



# HXYLt-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  
ケーブルベア

## ロボット型式

# HXYLt- C - A1 - 205 - 65 - IO - 3L - DRCH-1515- R - 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/缶式 - 回生装置 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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-1515、QRCH-2	

### 可搬質量表

Y軸 ストローク	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

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。

**A1**

57 294±3 Xストローク

10 10

276

130

202

197.5±3 Yストローク

218 Yストローク+542.5 (Yストローク+750)

注1

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。

2- 8H7 深さ12

4-M8×1.25

150

75

35

100

(ノック間公差±0.02)

A部詳細

156

J

200

(50)

L+260

115

アース端子 (M4)

(16)

61

268 182

163.5

414

48

120 91

75

59

57

113

159

A

188

(260)

280

125

80

370

110

214

97

100

39

20

35 M×200 K 35

200 N-9 板厚33.5

162

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

# HXYLt-ZH

- 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  
タイプ
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# HXYLt-C - A1 - 205 - 65 - ZH - 550 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

### 可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク			
	250mm	350mm	450mm	550mm
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

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。

**A1**

57 377±3 Xストローク

10 注1 10

10 10

276 130

202 197.5±3 Yストローク+542.5

218 (Yストローク+750)

(Zストローク+750)

165

(156)

J 200 (50)

L+260

115

35 200 M×200 N-9 板厚33.5 K 35

162

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。

ZN-M6×1.0 深さ10

100 42

200 ZM×200

11 55 ZK

VIEW A

268 174 165

268 61

アース端子 (M4)

48 (16) 163.5

414 280 120 91 75 59 57 113

10 10 10

119±2 Zストローク+458

136 159

125 80

75 97 100 39

20

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						
ZK	200	100	200	100						
ZM	2	3	3	4						
ZN	10	12	12	14						



# HXYLt-ZL

- 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  
タイプ
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# HXYLt-C - A1 - 205 - 65 - ZL - 550 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZL550 17kg
最大可搬質量	20kg

### 可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク			
	250mm	350mm	450mm	550mm
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

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。

**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。

8-M6×1.0 深さ10  
2- 6H7 深さ8

A部詳細

アース端子 (M4)

182  
136  
268  
163.5  
161  
10  
168  
10  
280  
114  
159  
10  
10

339±2  
Zストローク  
Zストローク+458

125  
125  
80  
214  
75  
97  
100  
39  
20

35 200 M×200 K 35  
N-9 板厚33.5

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						

# HXYLt-ZLB

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  
ガントリ  
タイプ  
XZタイプ  
ダブルアーム  
タイプ  
省スペース  
X軸  
省スペース  
Y軸

## ロボット型式

# HXYLt-C-A1-205-65-ZLB-550-3L-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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZLB550 17kg
最大可搬質量	20kg

### 可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg	

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。

**A1**

57, 377 ± 3, Xストローク, 10, 注1, 10, 10, 10, 10, 276, 130, 202, 218, 197.5 ± 3, Yストローク + 542.5, (Yストローク + 750)

(156), J, 200, (50), L + 260, 115

35, M × 200, N - 9 板厚33.5, K, 35, 162

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。

8-M6 × 1.0 深さ10, 2-6H7 深さ8, 128, 144, 124, 70, 110, (ノック間公差 ± 0.02), A部詳細

アース端子 (M4), 182, 66, 151, 268, 61, 注1, 414, 48, 120, 91, 75, 69, 57, 113, 10, 136, 159, 168, 10, 280, Zストローク + 171 ± 2, (260), 114, Zストローク + 290, 125, 80, 75, 97, 100, 39, 20

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						







# HXYLt-ZRLB

- 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  
タイプ
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# HXYLt-C-A1-205-65-ZRLB-550-3L-QRCH-4-200-IC-FD

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 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRLB550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

### 可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
250mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
350mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
450mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
550mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
650mm	10kg	9kg	8kg	7kg	

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。

**A1**

57, 447±3, Xストローク, 10, 10, 10, 10, 10, 10, 202, 197.5±3, Yストローク+542.5, (Yストローク+750), 276, 130, 218, 202, 1156, 115, 200, (50), L+260, 35, M×200, N-9 板厚33.5, K, 35, 200, 162

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。

5-M8×1.25 深さ20 (PCD.20)

A部詳細

アース端子 (M4), Zストローク+404, 414, 280, 120, 91, 75, 59, 57, 113, 136, 159, 165, 268, 66, 151, 61, 163.5, (16), 388±2, (260), 168, 10, 10, 10, 114, Zストローク, 156, 250, 100, 75, 97, 20, 83, 173, 約243, 100, 39, 125, 214, 80, (Zストローク+220)

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						

## ロボット型式

# HXYLt- C - A3 - 205 - 65 - 3L - DRCH-1515- R - 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 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 回生装置 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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-1515、QRCH-2	

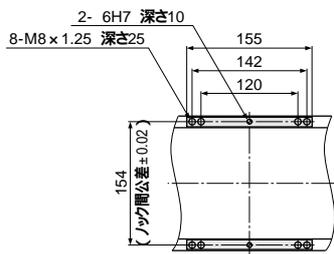
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 可搬質量表

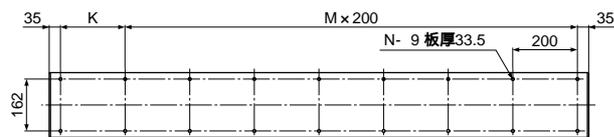
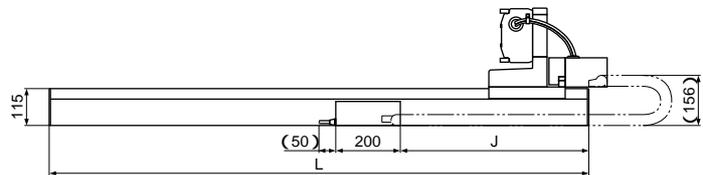
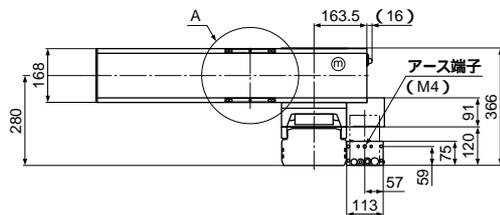
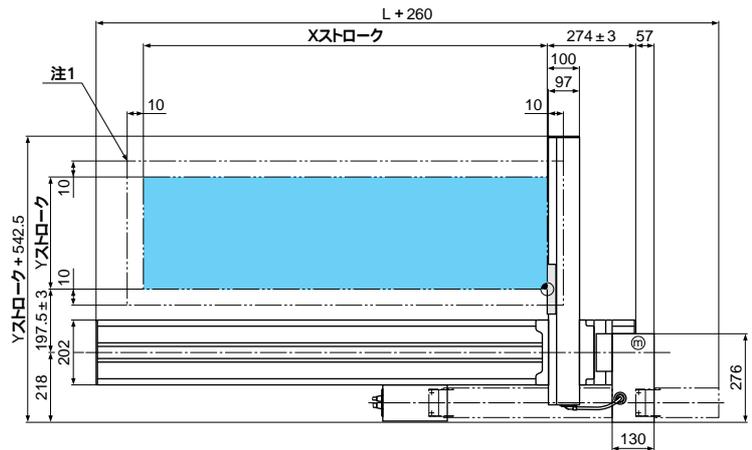
Y軸ストローク	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

# HXYLt-10

ケーブルヘア  
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  
XZタイプ  
ガントリ  
タイプ  
ダブルアーム  
タイプ  
省スペース  
X軸  
省スペース  
Y軸

## ロボット型式

# HXYLt- C - A3 - 205 - 65 - IO - 3L - DRCH-1515- R - 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/型式 - 回生装置 - 電源電圧

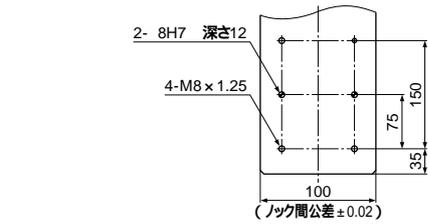
### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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-1515、QRCH-2	

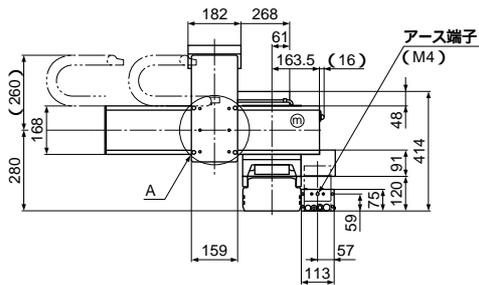
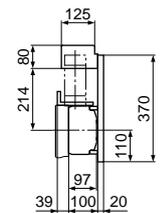
### 可搬質量表

Y軸ストローク	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

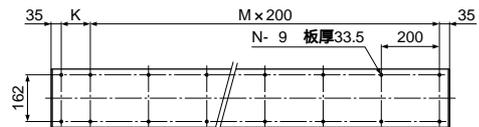
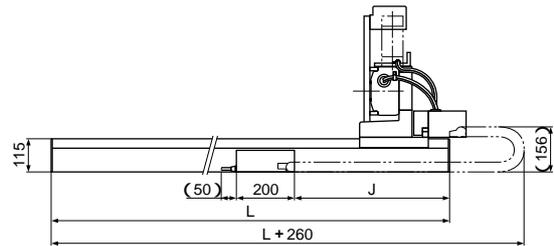
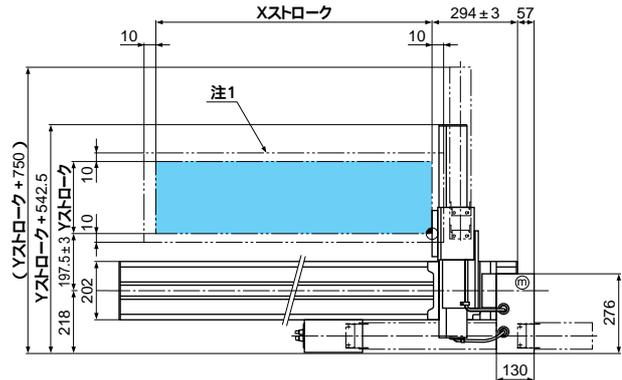
A3



A部詳細



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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

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。

# HXYLt-ZH

- 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

# HXYLt-C - A3 - 205 - 65 - ZH - 550 - 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 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

### 可搬質量表

		Z軸ストローク			
		250mm	350mm	450mm	550mm
Y軸 ストローク	250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

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。

**A3**

VIEW A

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。

アース端子 (M4)

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						
ZK	200	100	200	100						
ZM	2	3	3	4						
ZN	10	12	12	14						

# HXYLt-ZHB

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

# HXYLt-C-A3-205-65-ZHB-550-3L-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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZHB550 17kg
最大可搬質量	30kg

### 可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg	

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。

**A3**

VIEW A

深さ10

アース端子 (M4)

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 377±3 57

Yストローク+542.5

Zストローク+290

276

130

115

(50)

200

J

L+260

35

K

M×200

N-9 板厚33.5

200

35

162

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						
ZK	200	100	200	100						
ZM	2	3	3	4						
ZN	10	12	12	14						

ロボット型式

## HXYLt- C - A3 - 205 - 65 - ZL - 550 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZL550 17kg
最大可搬質量	20kg

可搬質量表

		Z軸ストローク			
		250mm	350mm	450mm	550mm
Y軸ストローク	250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

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。

**A3**

A部詳細

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						

# HXYLt-ZLB

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  
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

# HXYLt-C-A3-205-65-ZLB-550-3L-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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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。

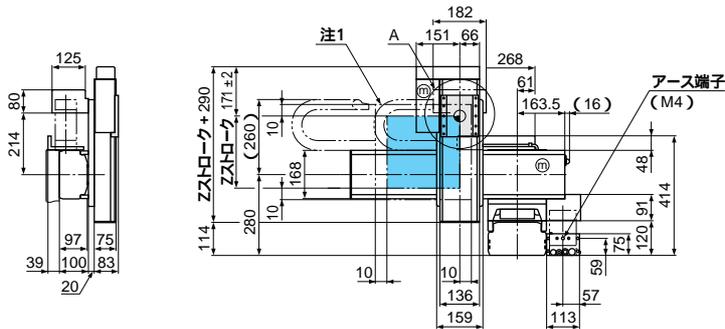
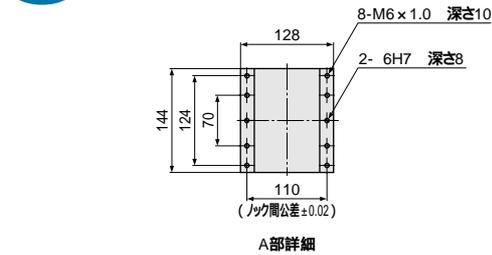
### Z軸基本仕様

駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZLB550 17kg
最大可搬質量	20kg

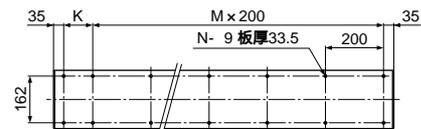
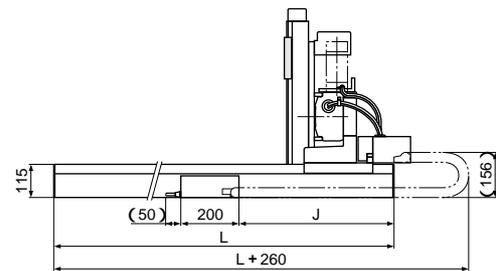
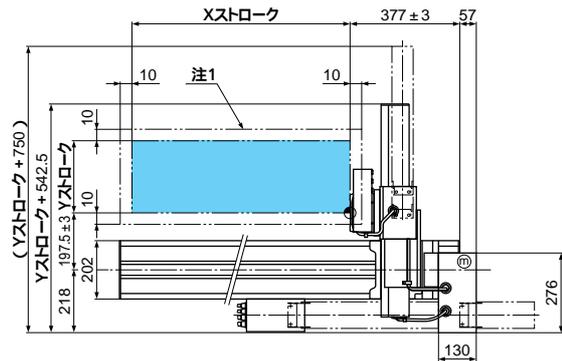
### 可搬質量表

		Z軸ストローク			
		250mm	350mm	450mm	550mm
Y軸ストローク	250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						



# HXYLt-ZRHB

- 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  
タイプ
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# HXYLt- C - A3 - 205 - 65 - ZRHB - 550 - 3L - QRCH - 4 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	± 0.02mm
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRHB550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

### 可搬質量表

		Z軸ストローク			
		250mm	350mm	450mm	550mm
Y軸 ストローク	250mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	350mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	450mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	550mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	650mm	11kg	10kg	9kg	8kg

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。

**A3**

A部詳細

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						



# HXYLt-ZRLB

- Y軸  
省スペース
- X軸  
省スペース
- ケーブルアーム  
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  
タイプ
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# HXYLt-C-A3-205-65-ZRLB-550-3L-QRCH-4-200-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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

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。

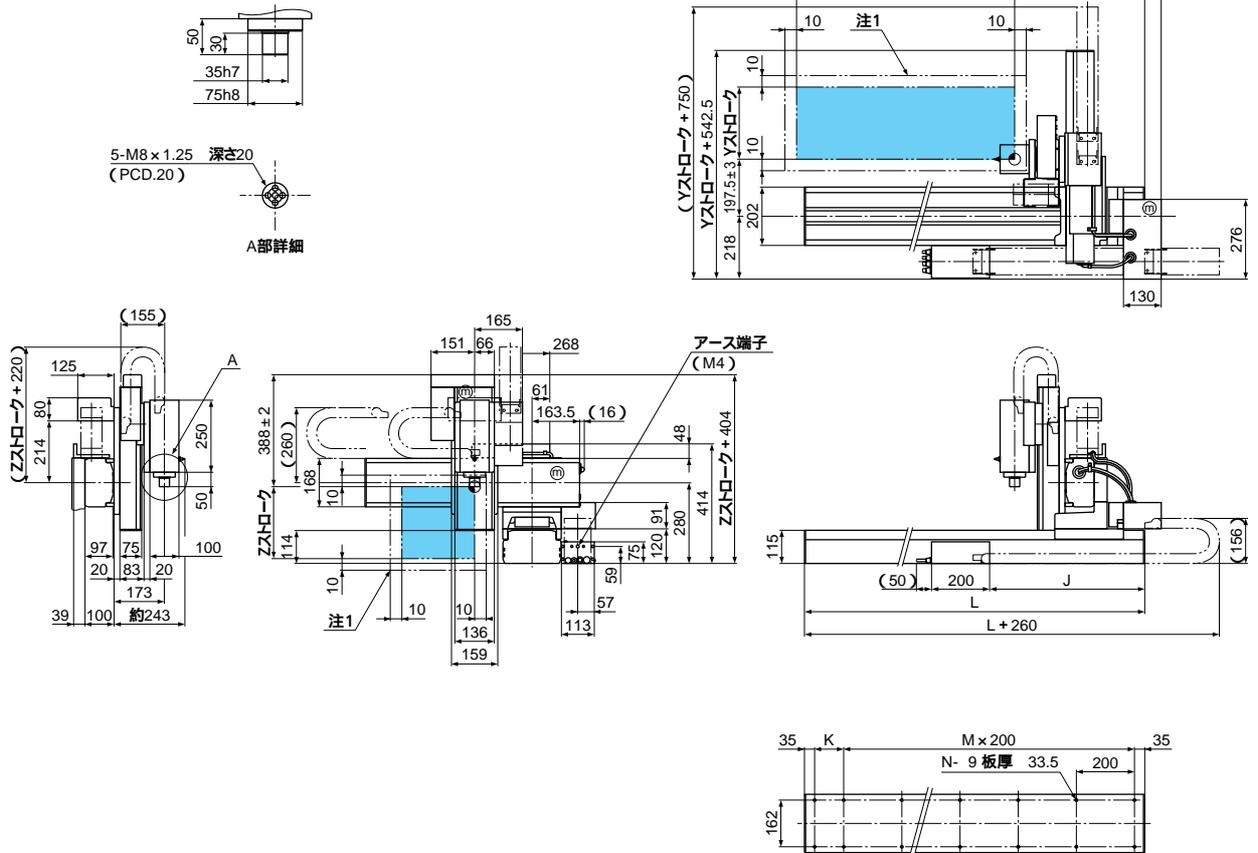
### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRLB550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

### 可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
250mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
350mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
450mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
550mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
650mm	10kg	9kg	8kg	7kg	

A3



Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						

ロボット型式

## HXYLt- C - G1 -205-105- 3L -DRCH-1515- R -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 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 回生装置 - 電源電圧

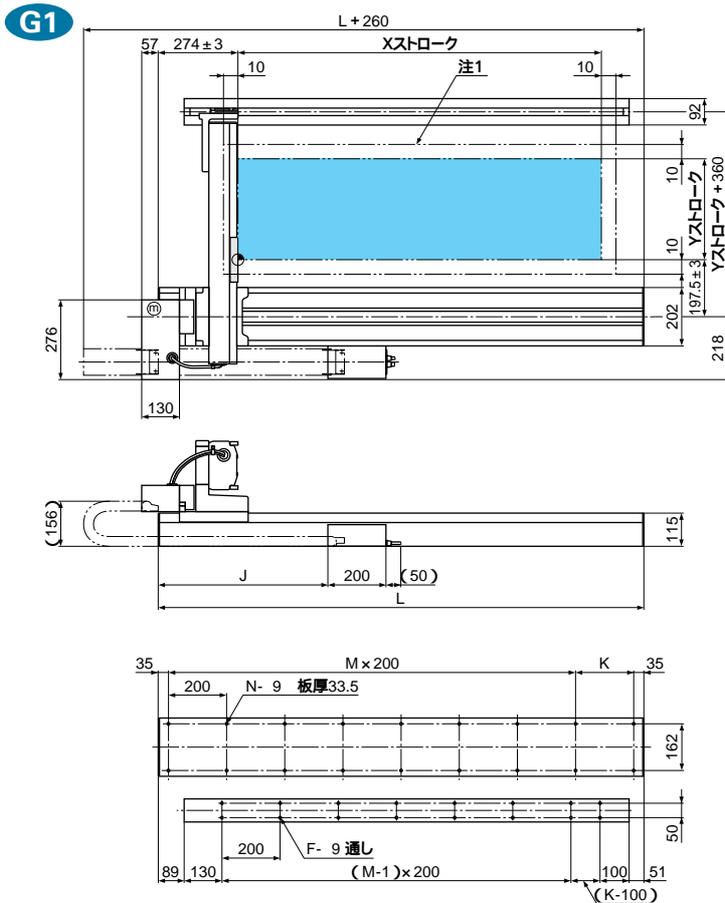
XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm		850mm/sec、85%
1050mm	700mm/sec、70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	± 0.04mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
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-1515、QRCH-2		

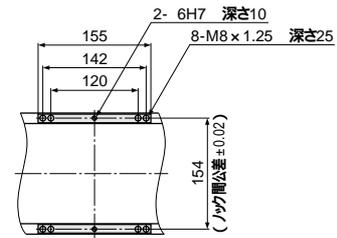
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください

可搬質量表

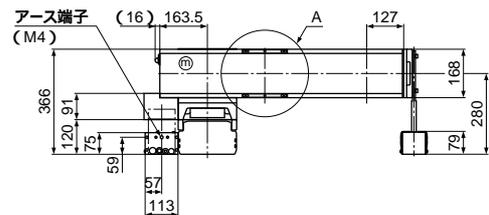
50kg
------



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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	

# HXYLt-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  
タイプ
- ケーブルベア

## ロボット型式

# HXYLt- C - G1 - 205 - 105 - IO - 3L - DRCH - 1515 - R - 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 - ZR軸 - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライ/型式 - 回生装置 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

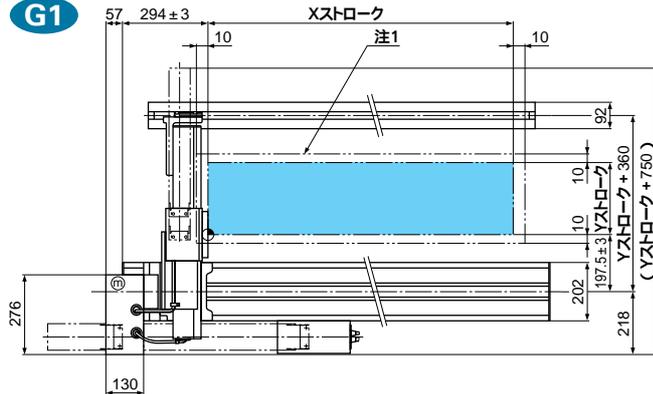
駆動方式	X軸	400W/200V, 3000rpm	
	Y軸	300W/200V, 3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm		850mm/sec, 85%
1050mm	700mm/sec, 70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.04mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
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-1515, 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

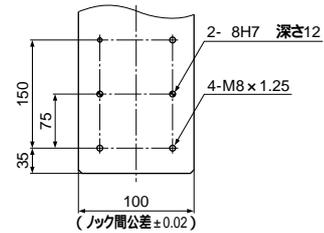
### 可搬質量表

50kg
------

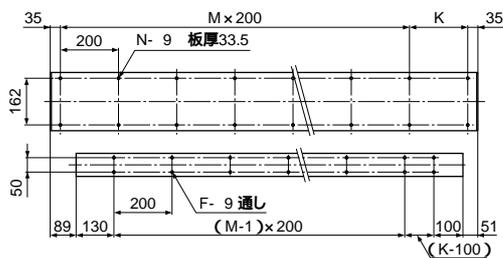
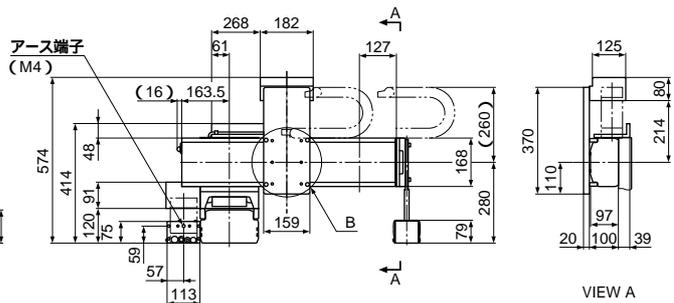
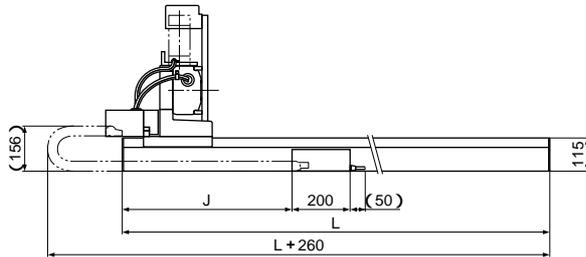
**G1**



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。



B部詳細



Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	







# HXYLt-ZLB

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  
ガントリ  
XZタイプ  
X軸  
省スペース  
省スペース  
省スペース  
省スペース  
Y軸  
省スペース

## ロボット型式

# HXYLt-C - G1 - 205 - 105 - ZLB - 550 - 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	400W/200V、3000rpm		
	Y軸	300W/200V、3000rpm		
最高速度	X軸	1000mm/sec		
		Y軸	ストローク 最高速度	
			~ 850mm	1000mm/sec
			950mm	850mm/sec、85%
1050mm	700mm/sec、70%			
分解能	X軸	0.0024mm/pulse		
	Y軸	0.0024mm/pulse		
繰返し位置決め精度	X軸	±0.04mm		
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm		
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm		
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm		
	Y軸	250 ~ 1050mm		
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			

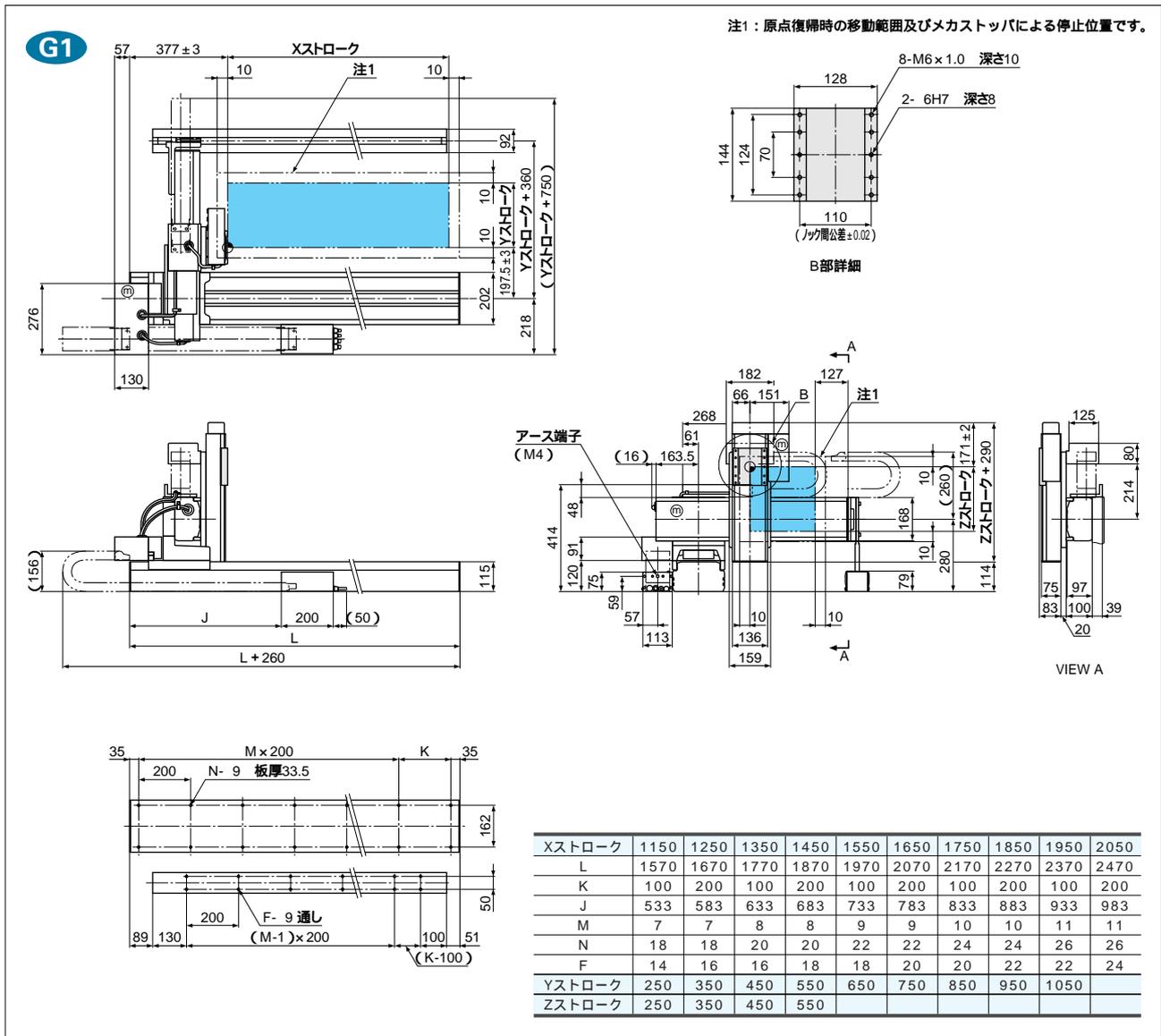
### Z軸基本仕様

駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZLB550 17kg
最大可搬質量	20kg

### 可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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。









# HXYLt-ZRLB

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  
ガントリ  
タイプ  
XZタイプ  
X軸  
省スペース  
省スペース  
省スペース  
省スペース  
Y軸

## ロボット型式

# HXYLt-C-G1-205-105-ZRLB-550-3L-QRCH-4-200-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	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク 最高速度
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
1050mm	700mm/sec、70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.04mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	TRCH4、QRCH-4		

### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRLB550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

### 可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

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。

**G1**

57, 447±3, Xストローク, 10, 10, 注1, 92, 10, 10, 10, 10, 197.5±3, Yストローク+360, Yストローク+750, 218, 276, 130, 202, 202

5-M8 x 1.25 深さ20 (PCD.20)

B部詳細

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。

アース端子 (M4)

Zストローク+404, 414, 280, 120, 91, 75, 59, 57, 113, 136, 159, 165, 66, 151, 127, (16), 163.5, (260), 388±2, Zストローク, 250, 100, 75, 97, 20, 83, 20, (156), 125, 214, 80, (Zストローク+220), 39, 約243, 100

VIEW A

M x 200, 35, 200, N-9 板厚33.5, 162, 50, 200, F-9 通し (M-1) x 200, 89, 130, 100, 51, (K-100)

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
Zストローク	250	350	450	550						

ロボット型式

## HXYLt- C - G3 - 205 - 105 - 3L - DRCH-1515- R - 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 - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V, 3000rpm	
	Y軸	300W/200V, 3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
	Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec, 85%
1050mm	700mm/sec, 70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	± 0.04mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
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-1515, QRCH-2		

可搬質量表

50kg
------

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

**G3**

A部詳細

アース端子 (M4)

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	

# HXYLt-10

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  
ポールタイプ  
ガントリ  
タイプ  
XZタイプ  
X軸  
省スペース  
省スペース  
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

# HXYLt- C - G3 - 205 - 105 - IO - 3L - DRCH-1515- R - 200

ロボット本体 - ケーブル - 腕外アーム総合 - 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/型式 - 回生装置 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm		850mm/sec、85%
1050mm	700mm/sec、70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.04mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
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-1515、QRCH-2		

### 可搬質量表

50kg
------

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

**G3**

2- 8H7 深さ12  
4-M8x1.25  
150  
75  
35  
100  
(ノック間公差±0.02)  
B部詳細

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 294±3 57  
10 10  
92  
107.5±3 Yストローク  
10 10  
202  
218  
130  
276

VIEW A

Aース端子 (M4)  
125 127 182 268 61 163.5 (16) 48 574 414 120 91 75 59 57 113 79 168 (260) 280 100 20 39 214 80 110 370 97

(50) L J L+260

35 K M×200 N-9 板厚33.5 200 162 50 F-9 通し 200 51 100 (M-1)×200 130 89 (K-100)

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	

# HXYLt-ZH

- 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
- ガントリー  
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  
タイプ
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# HXYLt- C - G3 - 205 - 105 - ZH - 550 - 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 'ドライブ

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク 最高速度
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
1050mm	700mm/sec、70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.04mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
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

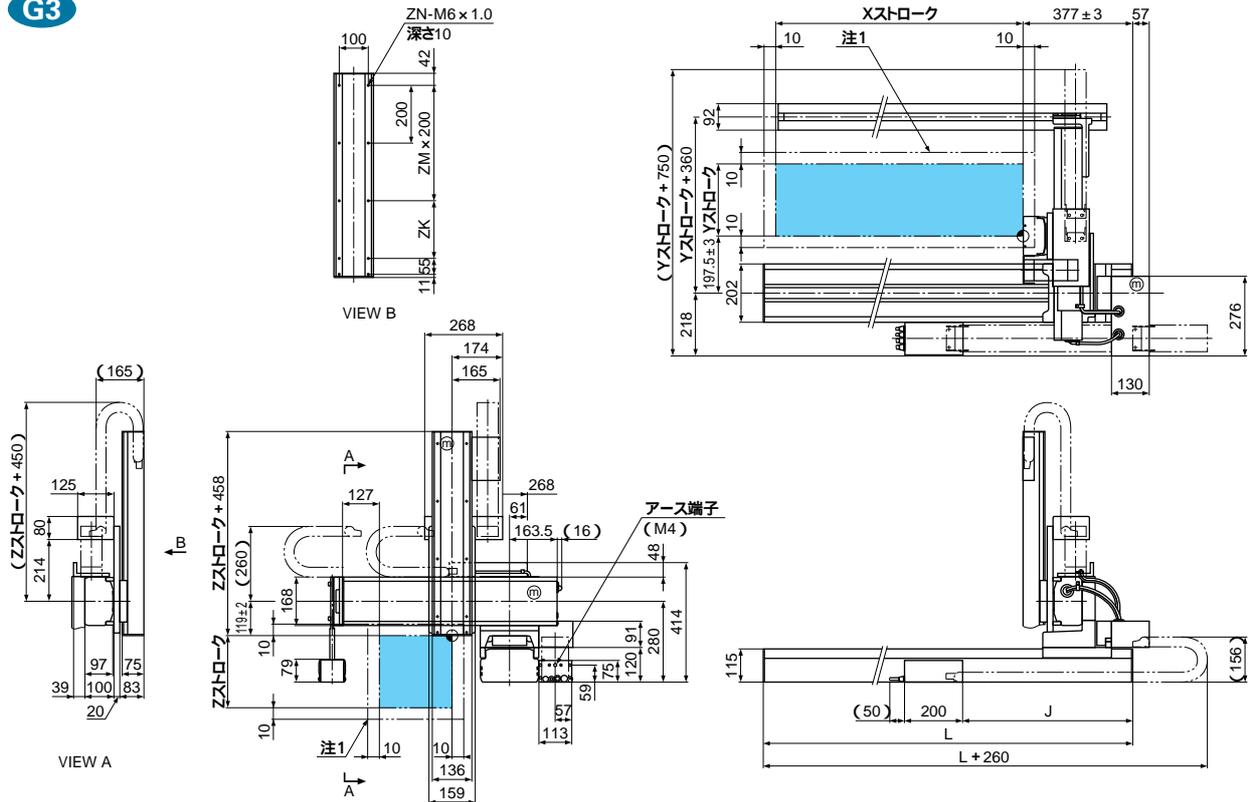
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

### 可搬質量表

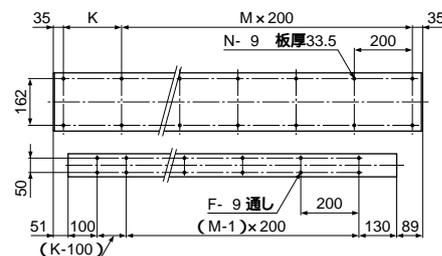
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	30kg

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

G3



Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
Zストローク	250	350	450	550						
ZK	200	100	200	100						
ZM	2	3	3	4						
ZN	10	12	12	14						



# HXYLt-ZHB

- 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
- ガントリータイプ
- 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

# HXYLt-C - G3 - 205 - 105 - ZHB - 550 - 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 - 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	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク 最高速度
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
1050mm	700mm/sec、70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰返し位置決め精度	X軸	±0.04mm	
繰返し位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
	減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
減速機構	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
Y軸		250 ~ 1050mm	
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZHB550 17kg
最大可搬質量	30kg

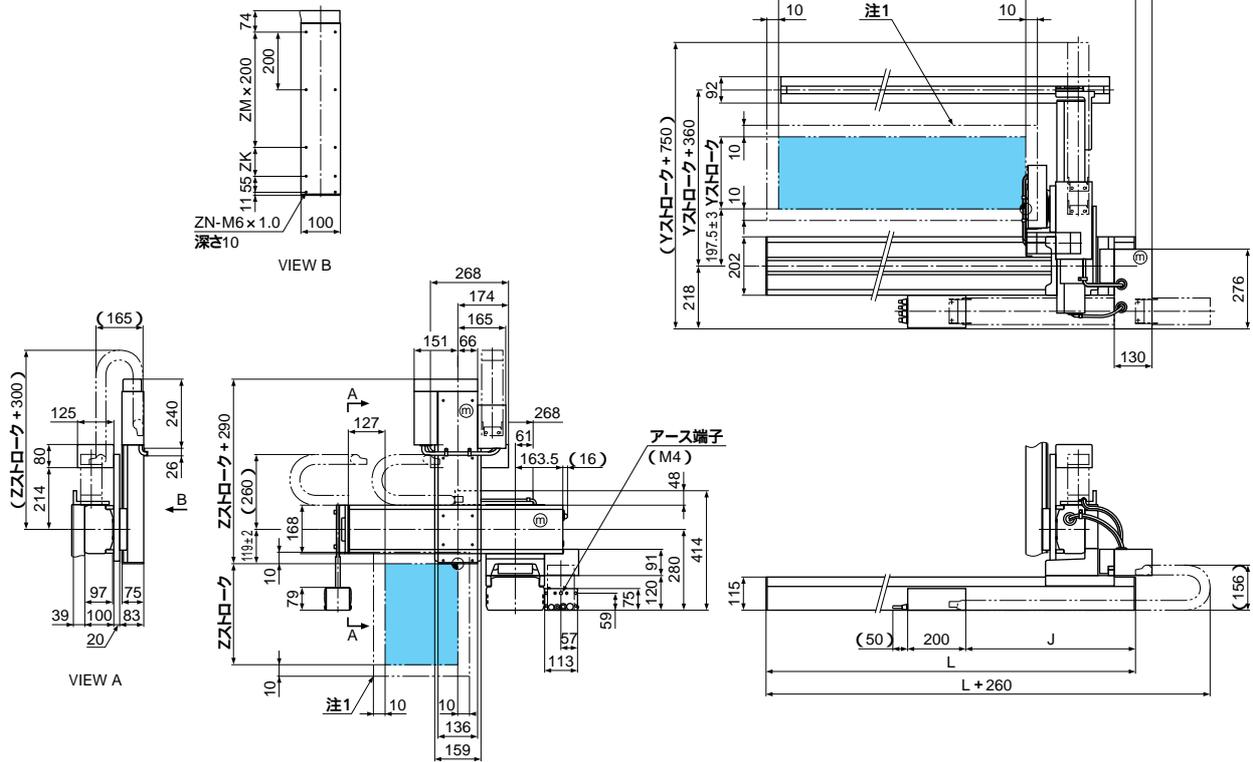
### 可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	30kg

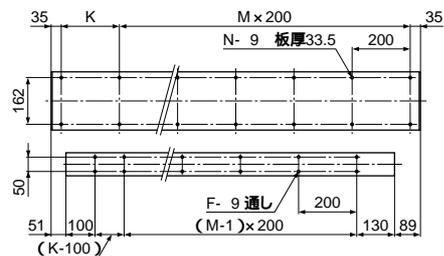
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください

G3

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
Zストローク	250	350	450	550						
ZK	200	100	200	100						
ZM	2	3	3	4						
ZN	10	12	12	14						



# HXYLt-ZL

ケーブルヘア  
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  
ガントリ  
タイプ  
XZタイプ  
X軸  
省スペース  
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

## ロボット型式

# HXYLt-C - G3 - 205 - 105 - ZL - 550 - 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	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
	Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
1050mm	700mm/sec、70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.04mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
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

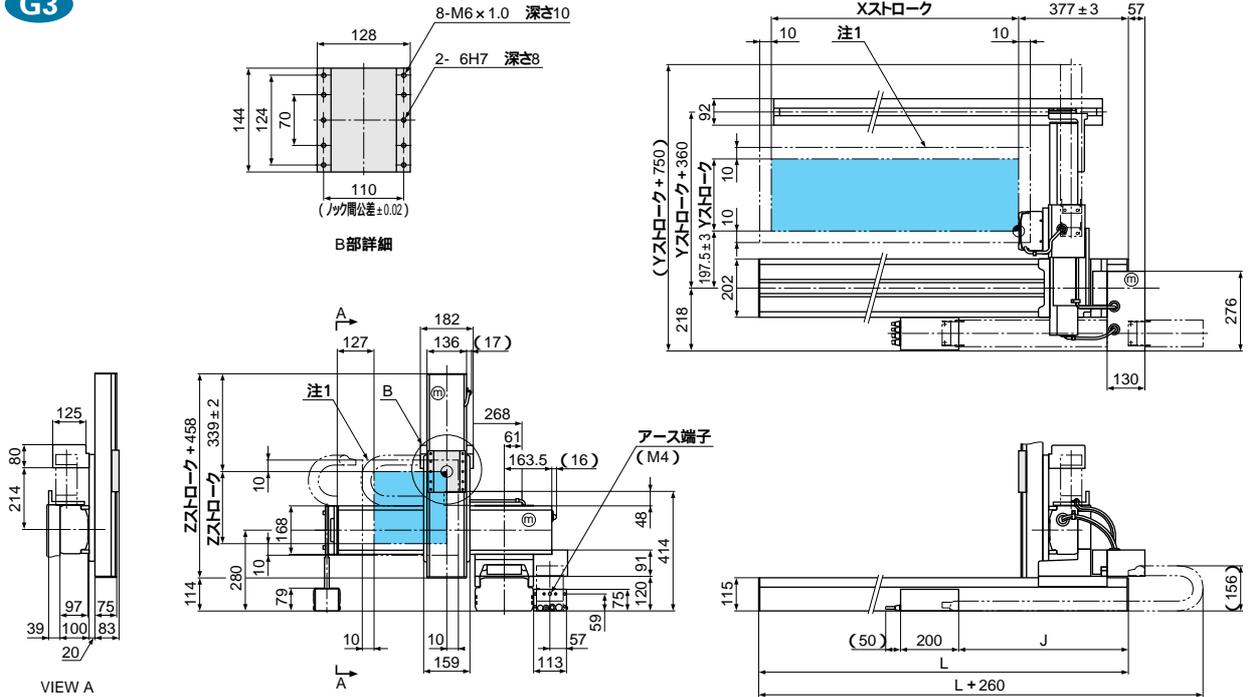
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZL550 17kg
最大可搬質量	20kg

### 可搬質量表

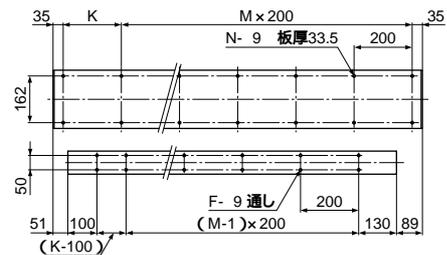
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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。

G3



Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
Zストローク	250	350	450	550						



# HXYLt-ZLB

Y軸 省スペース  
X軸 省スペース  
X軸 省スペース  
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

# HXYLt- C - G3 - 205 - 105 - ZLB - 550 - 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	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク 最高速度
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
1050mm	700mm/sec、70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.04mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
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

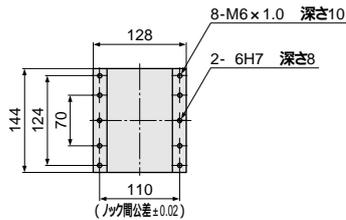
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZLB550 17kg
最大可搬質量	20kg

### 可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

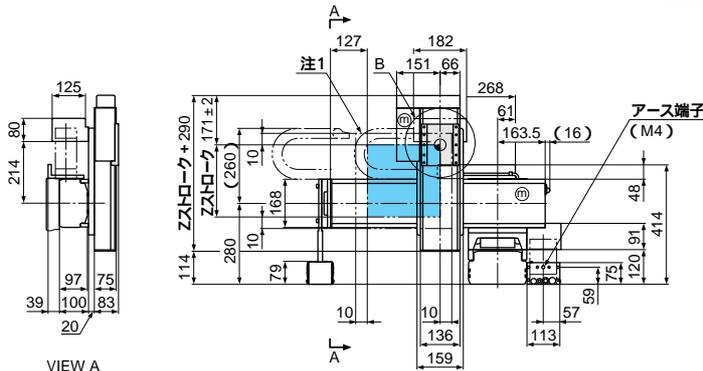
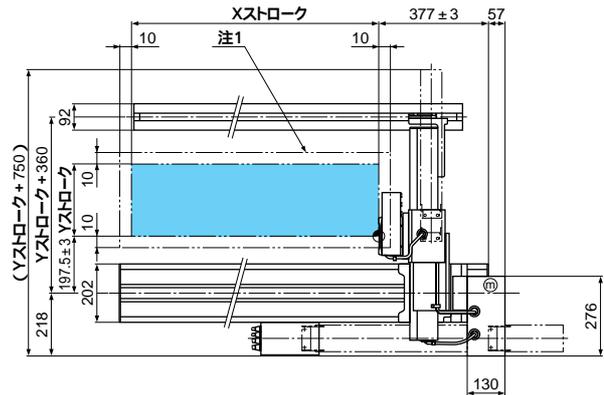
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

G3

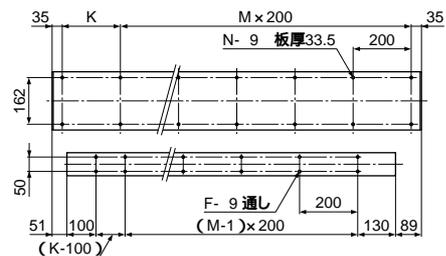
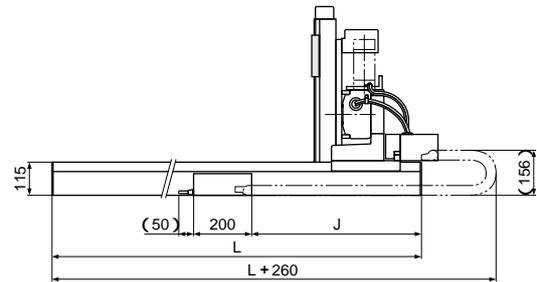


B部詳細

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。



VIEW A



Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
Zストローク	250	350	450	550						

# HXYLt-ZRH

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  
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

# HXYLt- C - G3 - 205 - 105 - ZRH - 550 - 3L - QRCH- 4 - 200- IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - 腕外アーム総合 - 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\*ドライバ

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク 最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.04mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	TRCH4、QRCH-4		

### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

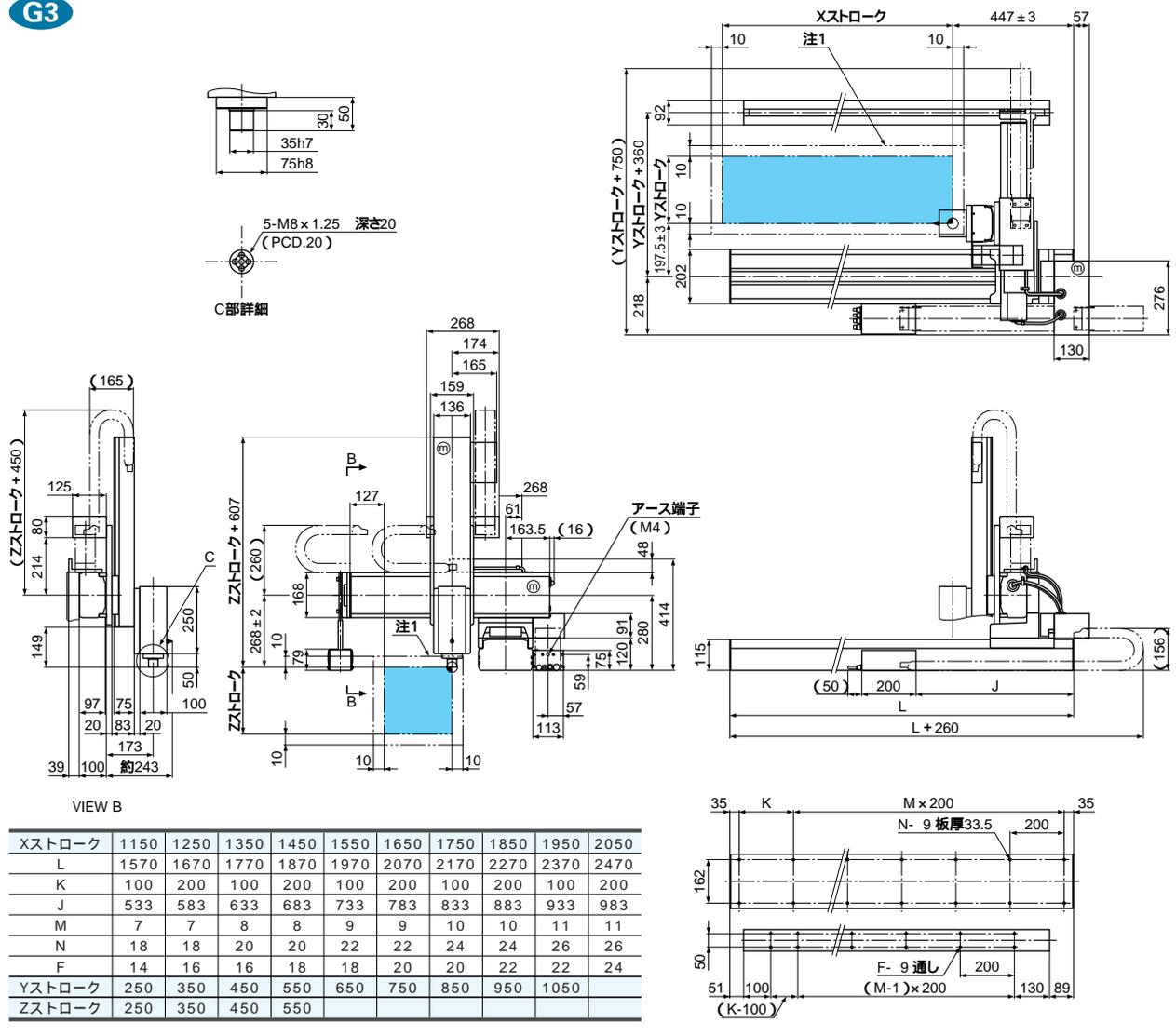
### 可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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

G3

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。



# HXYLt-ZRHB

- Y軸  
省スペース
- X軸  
省スペース
- ケーブルアーム  
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  
タイプ
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# HXYLt- C - G3 - 205 - 105 - ZRHB - 550 - 3L - QRCH - 4 - 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	400W/200V、3000rpm		
	Y軸	300W/200V、3000rpm		
最高速度	X軸	1000mm/sec		
		Y軸	ストローク	最高速度
			~ 850mm	1000mm/sec
			950mm	850mm/sec、85%
1050mm	700mm/sec、70%			
分解能	X軸	0.0024mm/pulse		
	Y軸	0.0024mm/pulse		
繰り返し	X軸	± 0.04mm		
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm		
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm		
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm		
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm		
	Y軸	250 ~ 1050mm		
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m			
コントローラ	TRCH4、QRCH-4			

### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
	位置決め精度	R軸
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRHB550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

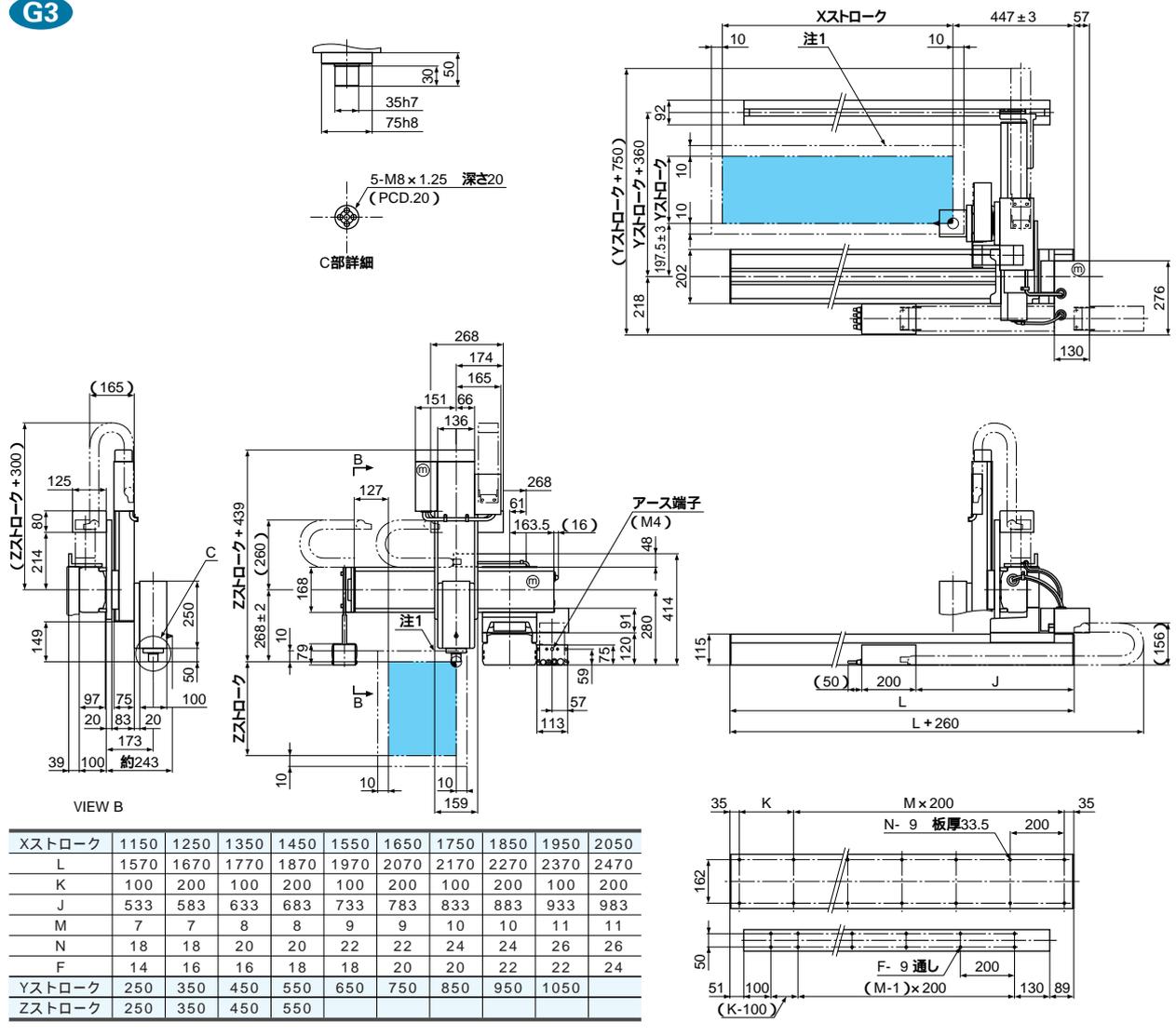
### 可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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。

G3

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。



# HXYLt-ZRL

- Y軸  
省スペース
- X軸  
省スペース
- X軸  
ダブルアーム
- XYタイプ
- XZタイプ
- ガントリー  
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  
タイプ
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# HXYLt- C - G3 - 205 - 105 - ZRL - 550 - 3L - QRCH - 4 - 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 - 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	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク 最高速度
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
1050mm	700mm/sec、70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.04mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	TRCH4、QRCH-4		

### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

### 可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

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

**G3**

C部詳細

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
Zストローク	250	350	450	550						

# HXYLt-ZRLB

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

## ロボット型式

# HXYLt-C - G3 - 205 - 105 - ZRLB - 550 - 3L - QRCH - 4 - 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(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	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク 最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.04mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	TRCH4、QRCH-4		

### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRLB550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

### 可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

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

**G3**

C部詳細

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 447 ± 3 57

Yストローク + 360

Zストローク + 750

アース端子 (M4)

VIEW B

VIEW B

Zストローク + 220

Yストローク + 260

Zストローク + 404

L + 260

M × 200

N - 9 板厚33.5

F - 9 通し

(M-1) × 200

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
Zストローク	250	350	450	550						

## ロボット型式

# HXYLt- C - M1 - 205 - 65 - 3L - DRCH-1515- R - 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 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 回生装置 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

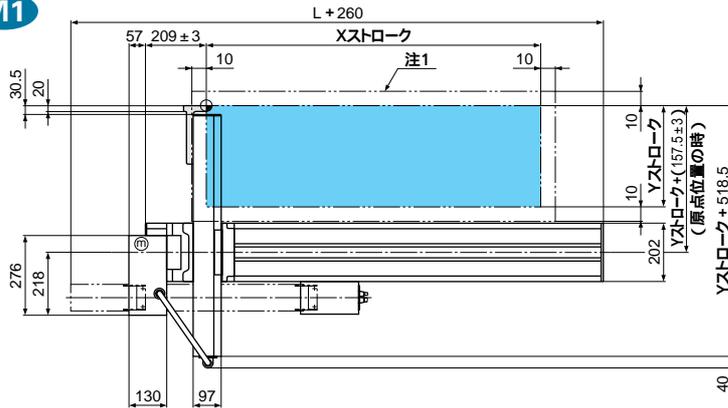
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

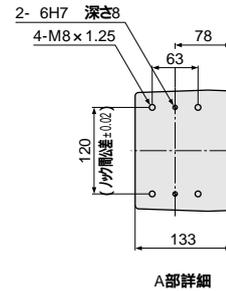
### 可搬質量表

Y軸ストローク	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

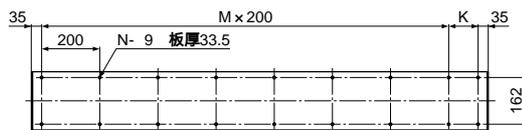
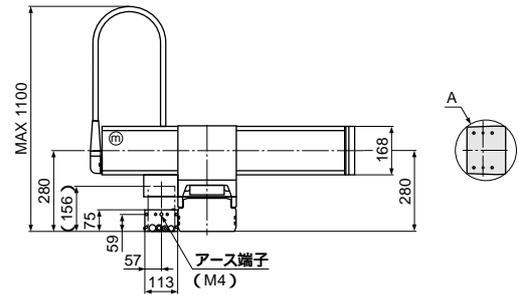
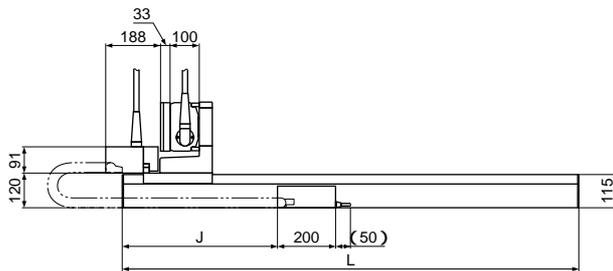
M1



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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

# HXYLt-ZH

- 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

# HXYLt-C - M1 - 205 - 65 - ZH - 350 - 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 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
	Y軸	±0.02mm
位置決め精度	X軸	±0.04mm
	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

### 可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg	

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。

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						
ZK	200	100	200	100						
ZM	2	3	3	4						
ZN	10	12	12	14						

YストロークとZストロークの合計は1000以下とする。



## ロボット型式

# HXYLt- C - M3 - 205 - 65 - 3L - DRCH-1515- R - 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 - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 回生装置 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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-1515、QRCH-2	

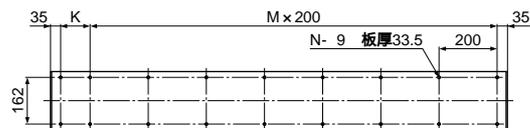
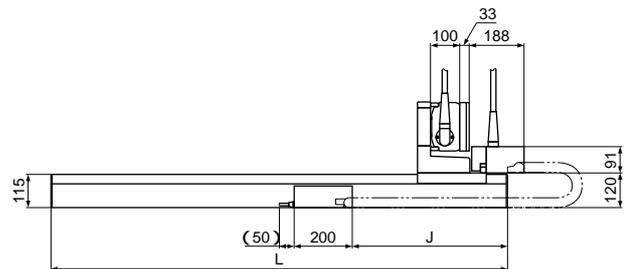
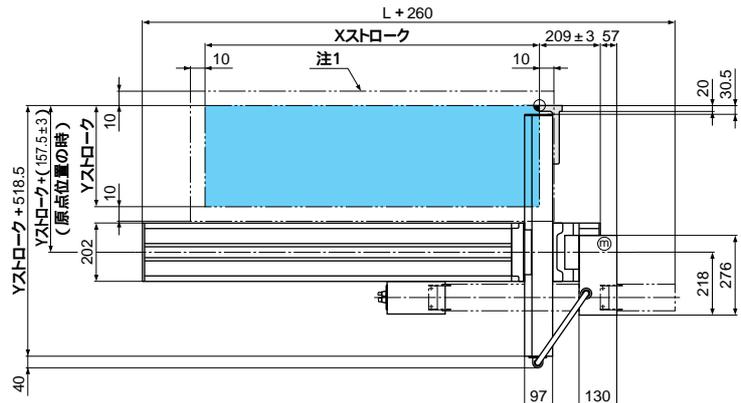
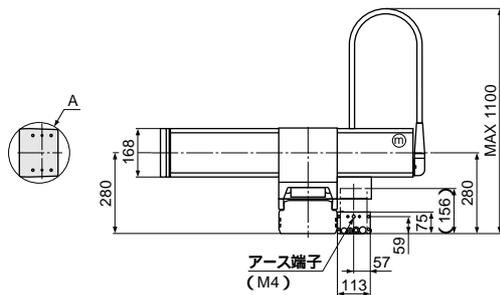
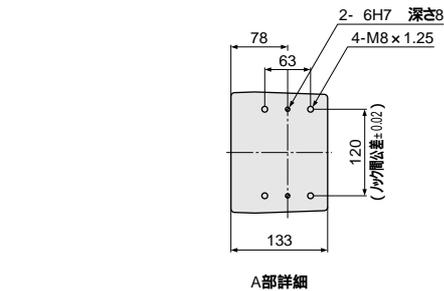
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時に指定ください。

### 可搬質量表

Y軸ストローク	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

M3

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

# HXYLt-ZH

- 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

# HXYLt-C - M3 - 205 - 65 - ZH - 350 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
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。

### Z軸基本仕様

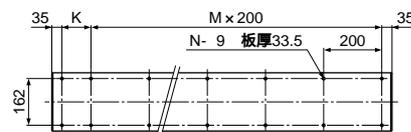
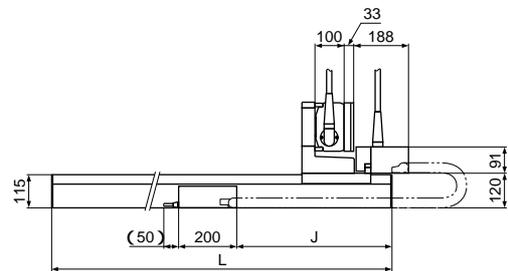
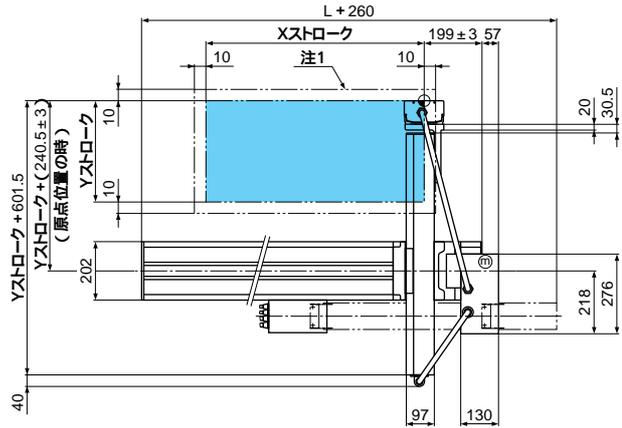
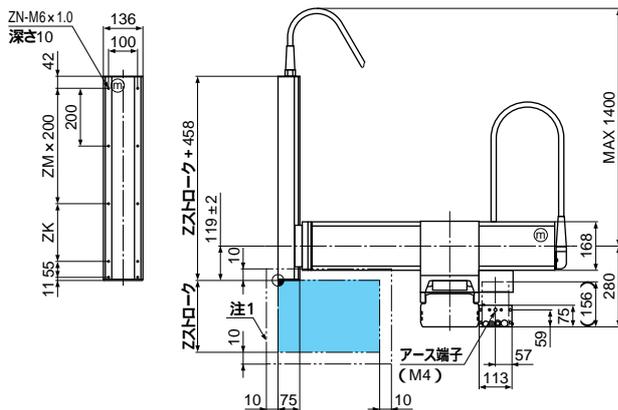
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

### 可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク			
	250mm	350mm	450mm	550mm
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

M3

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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						
ZK	200	100	200	100						
ZM	2	3	3	4						
ZN	10	12	12	14						

YストロークとZストロークの合計は1000以下とする。

# HXYLt-ZRH

- 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

# HXYLt-C - M3 - 205 - 65 - ZRH - 350 - 3L - QRCH - 4 - 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 - 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\*ドライバ

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

### ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

### 可搬質量表

	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
Y軸ストローク	250mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	350mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	450mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	550mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	650mm	11kg	10kg	9kg	8kg

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。

**M3**

5-M8 x 1.25 深さ20 (PCD.20)

A部詳細

MAX 1400

Zストローク + 607

Zストローク 268 ± 2

アース端子 (M4)

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。

L + 260

Xストローク

199 ± 3.57

100

83

153

20

30.5

276

218

97

130

33

100

188

120.91

(50)

L

J

35

K

M x 200

N - 9 板厚33.5

200

162

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					
Zストローク	250	350	450	550						

YストロークとZストロークの合計は1000以下とする。

## ロボット型式

# HXYLt- C - P1 -205-105- 3L -DRCH-1515- R -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 - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 回生装置 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

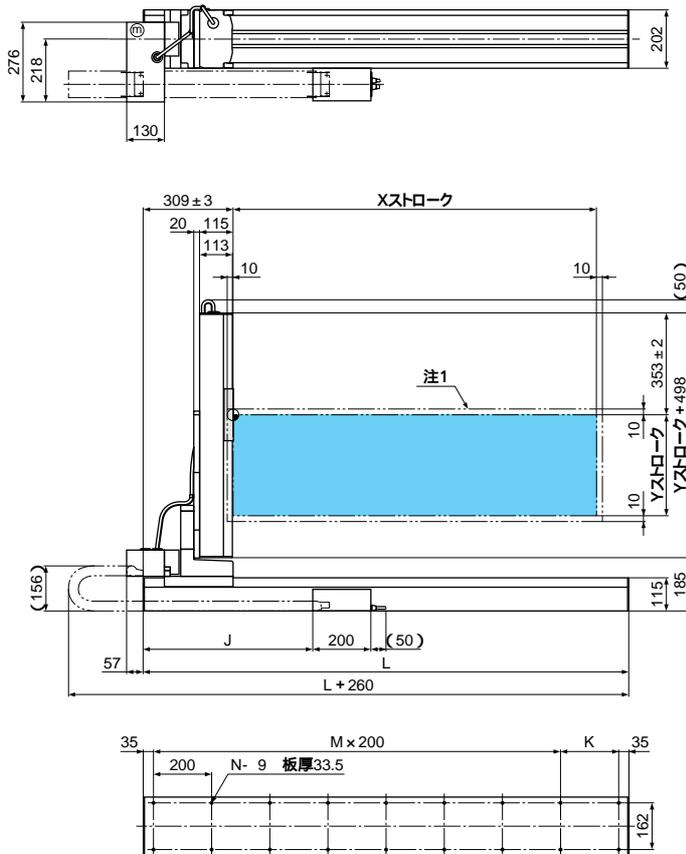
駆動方式	X軸	400W/200V, 3000rpm	
	Y軸	300W/200V, 3000rpm	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
		Y軸	ストローク 最高速度
	~ 850mm		1000mm/sec
	950mm	850mm/sec, 85%	
1050mm	700mm/sec, 70%		
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.04mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm	
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm	
	Y軸	250 ~ 1050mm	
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-1515, 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

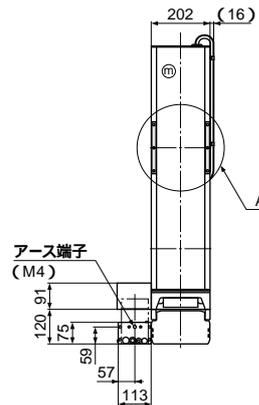
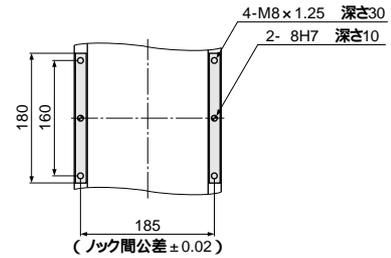
### 可搬質量表

30kg
------

P1



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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	

# HXYLt-ZPHBL

- 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

# HXYLt-C-P1-205-75-ZPHBL-450-3L-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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 950mm
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

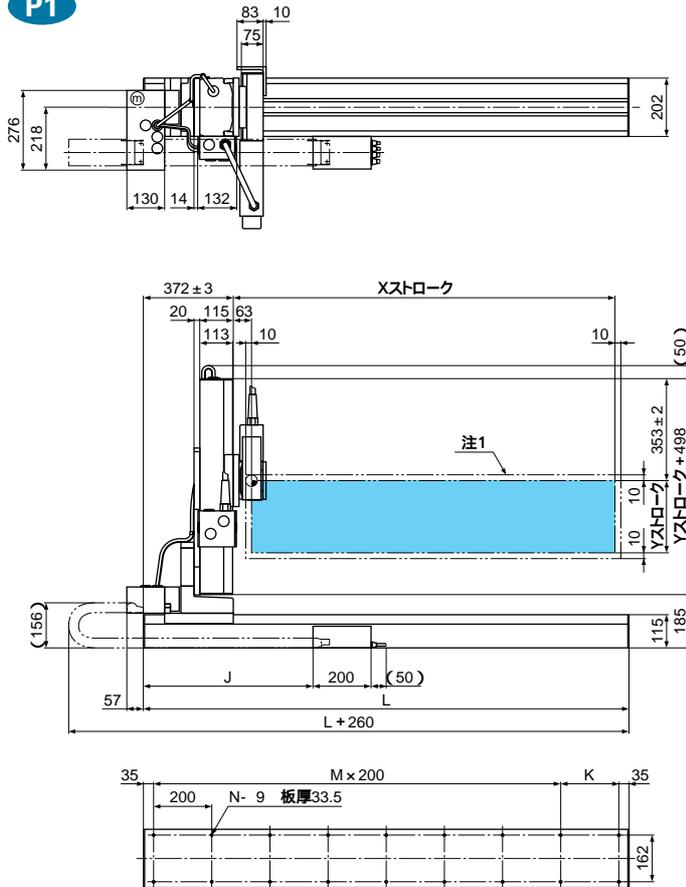
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	250、350、450、550、650mm
ユニット質量	ZPHBL550 17kg
最大可搬質量	15kg

### 可搬質量表

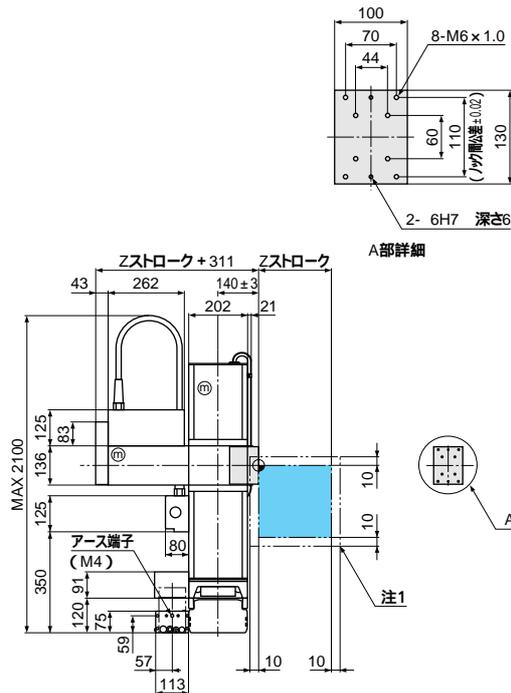
Z軸ストローク	250mm ~ 650mm
	15kg

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。

P1



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	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950		
Zストローク	250	350	450	550	650					

YストロークとZストロークの合計は1200以下とする。

# HXYLt-ZPHL

- 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

# HXYLt-C-P1-205-75-ZPHL-450-3L-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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.04mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	転造ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	X軸	1150 ~ 2050mm
	Y軸	250 ~ 950mm
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	200W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	250、350、450、550、650mm
ユニット質量	ZPHL550 17kg
最大可搬質量	15kg

### 可搬質量表

Z軸ストローク	250mm ~ 650mm
	15kg

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。

**P1**

276, 218, 130, 75, 10, 20, 83, 10, 372±3, 20, 115, 63, 113, 10, 10, 353±2, 10, 10, Yストローク, Yストローク+498, 115, 185, 57, J, 200, L+260, 35, M×200, K, 35, N-9 板厚33.5, 200, 162

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
J	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950		
Zストローク	250	350	450	550	650					

YストロークとZストロークの合計は1200以下とする。

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

100, 70, 8-M6×1.0, 44, 60, 110, 130, 2-9H7 深さ6, MAX 1800, 40, Zストローク+479, Zストローク, 140±3, 202, 21, 136, アース端子 (M4), 120, 91, 75, 59, 57, 113, 10, 10, 注1

完全受注生産品です。軸の組み合わせは最大6軸まで可能です。Y軸ストロークおよび組み合わせ可能ZR軸は、アームタイプ、ムービングアームタイプ、ポールタイプと同様です。詳細はお問い合わせ下さい。

### XY軸基本仕様

駆動方式	X1軸	400W/200V、3000rpm
	X2軸	400W/200V、3000rpm
最高速度	X1軸	1000mm/sec
	X2軸	1000mm/sec
分解能	X1軸	0.0024mm/pulse
	X2軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X1軸	±0.04mm
位置決め精度	X2軸	±0.04mm
減速機構	X1軸	転造ボールネジリード 20mm
	X2軸	転造ボールネジリード 20mm
動作範囲	X1軸	900～1800mm
	X2軸	900～1800mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	

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。  
X1軸とX2軸の動作エリア干渉にご注意願います。

