

ロボット型式

HXYt - C - A1 - 125 - 65 - 3L - DRCH-1515 - R - 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 - 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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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	

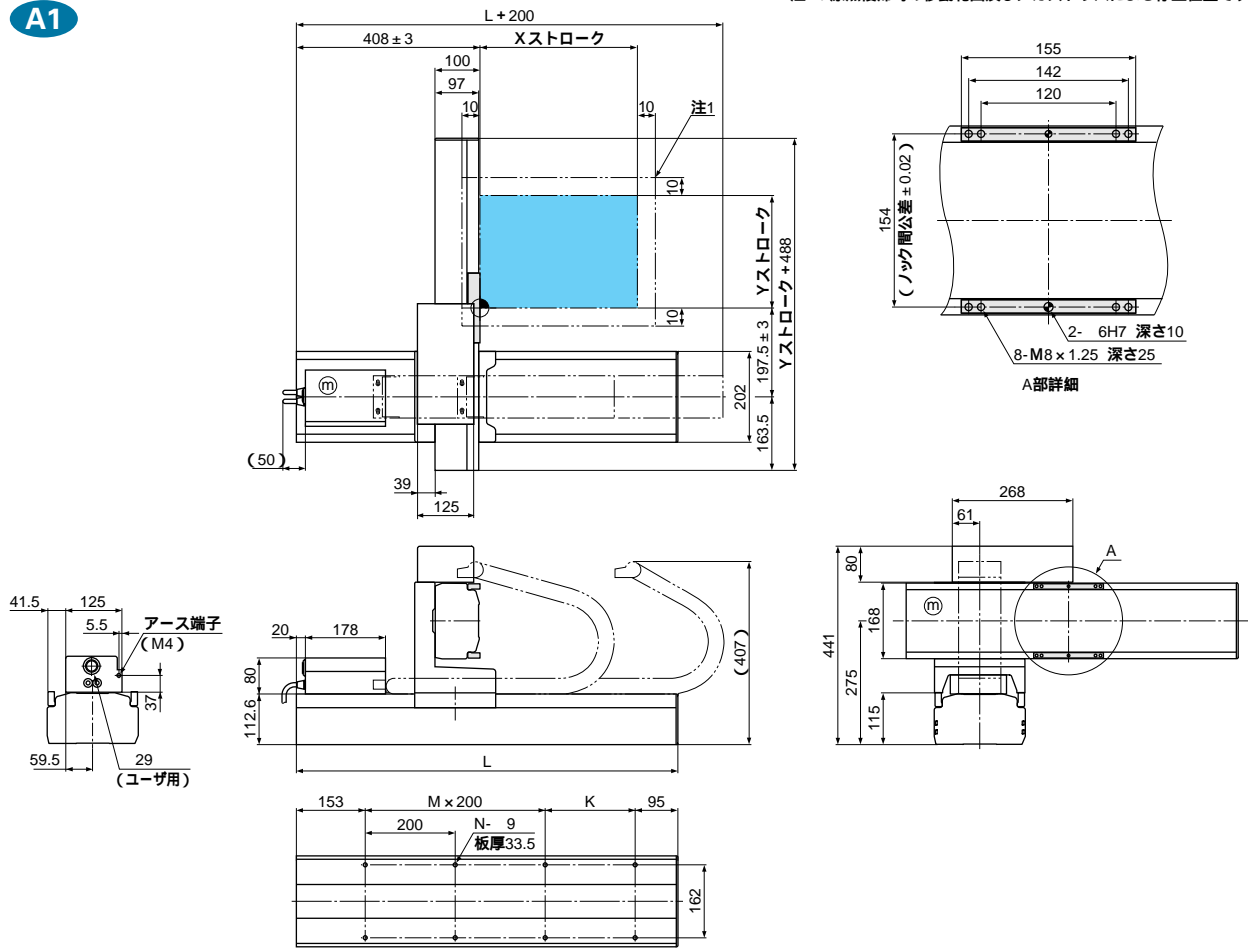
可搬質量表

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

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

HXYt-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
アームタイプ
アームタイプ
自ステーション
ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - C - A1 - 125 - 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/筐式 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

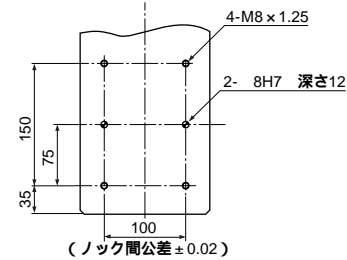
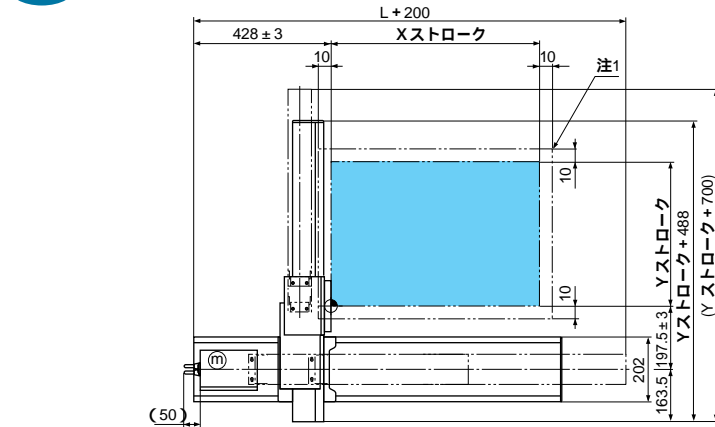
可搬質量表

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

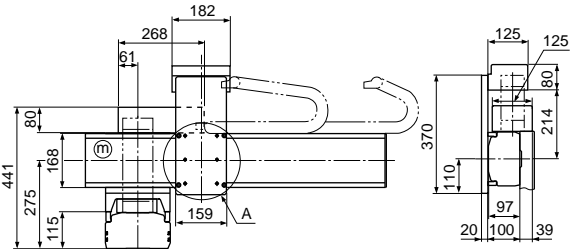
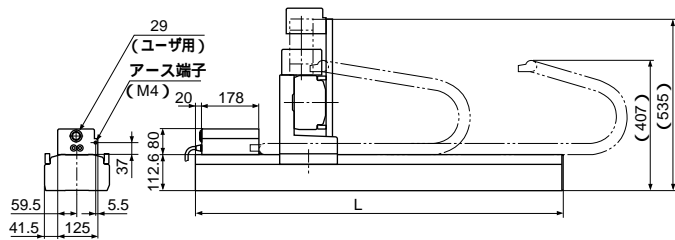
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

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。

A1



A部詳細



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

ロボット型式

HXYt - C - A1 -125 - 65 - ZH -550 - 3L -QRCH- 3 -200- IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - 腕外アーム適合 - 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 1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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec, 85%
		1050mm	700mm/sec, 70%
		1150mm	600mm/sec, 60%
		1250mm	500mm/sec, 50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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

HXYt - C - A1 - 125 - 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 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

ZR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

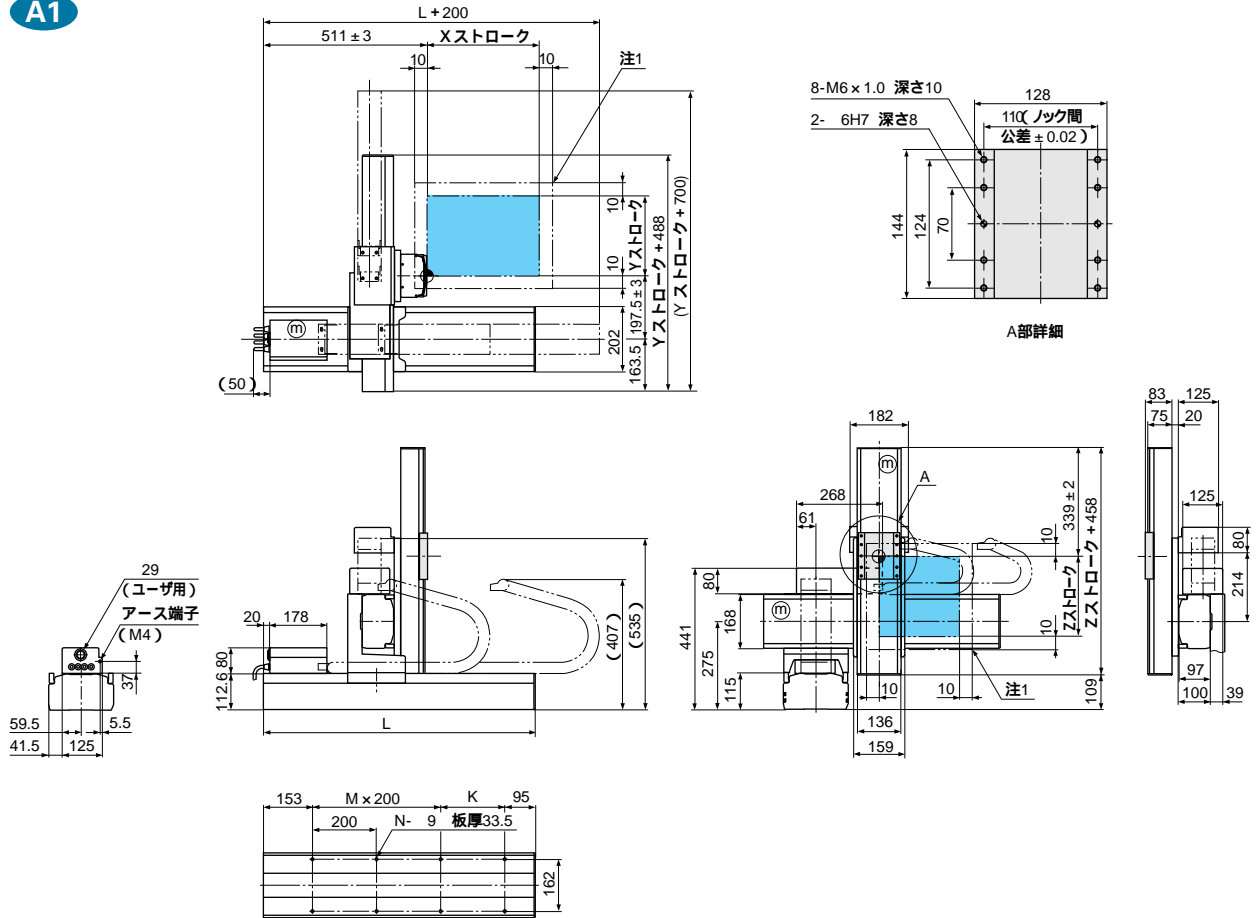
可搬質量表

		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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - A1 - 125 - 65 - ZLB - 550 - 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 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
1250mm	500mm/sec、50%		
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

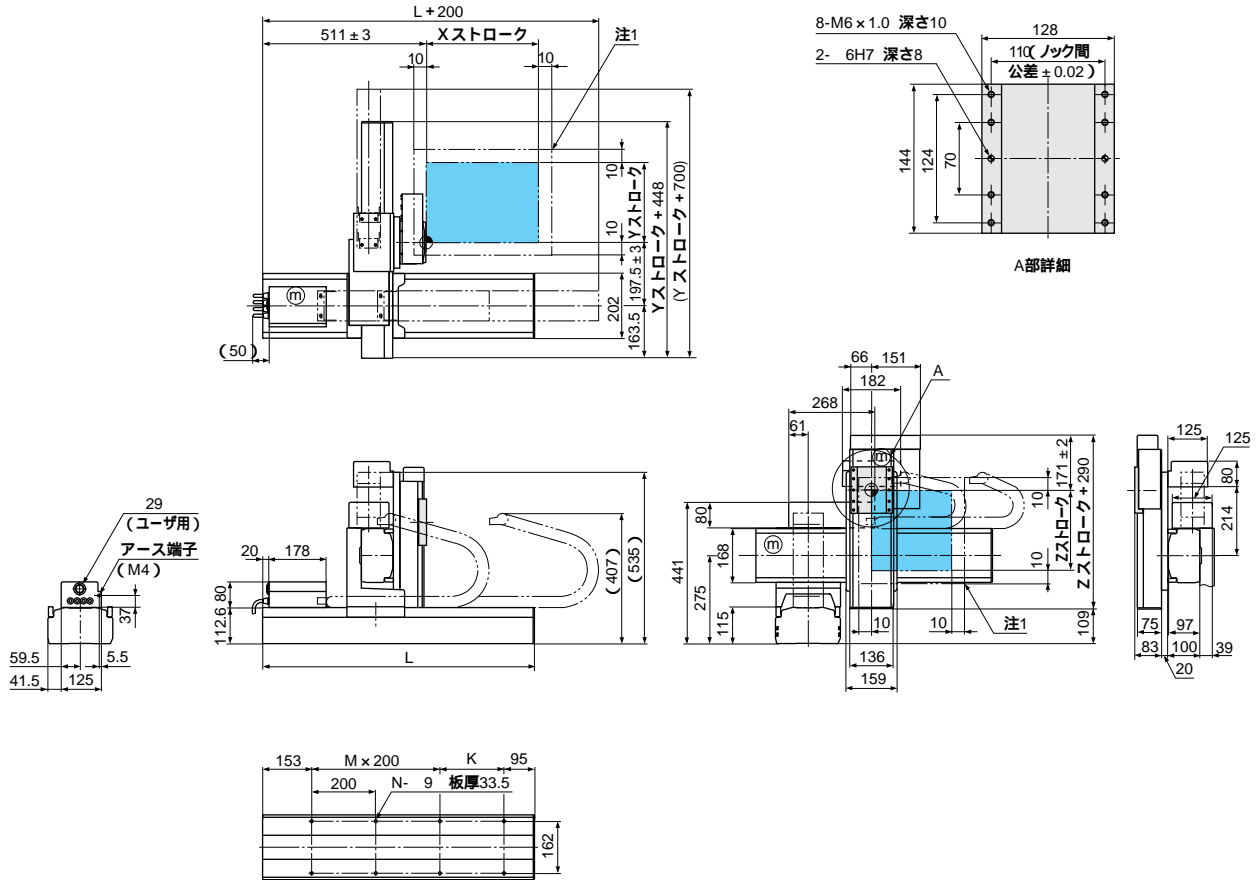
可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRH

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
タイプ
XZタイプ
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

HXYt - C - A1 - 125 - 65 - ZRH - 550 - 3L - QRCH - 4 - 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	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
1250mm 500mm/sec、50%		
	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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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	0.0006mm/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
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	

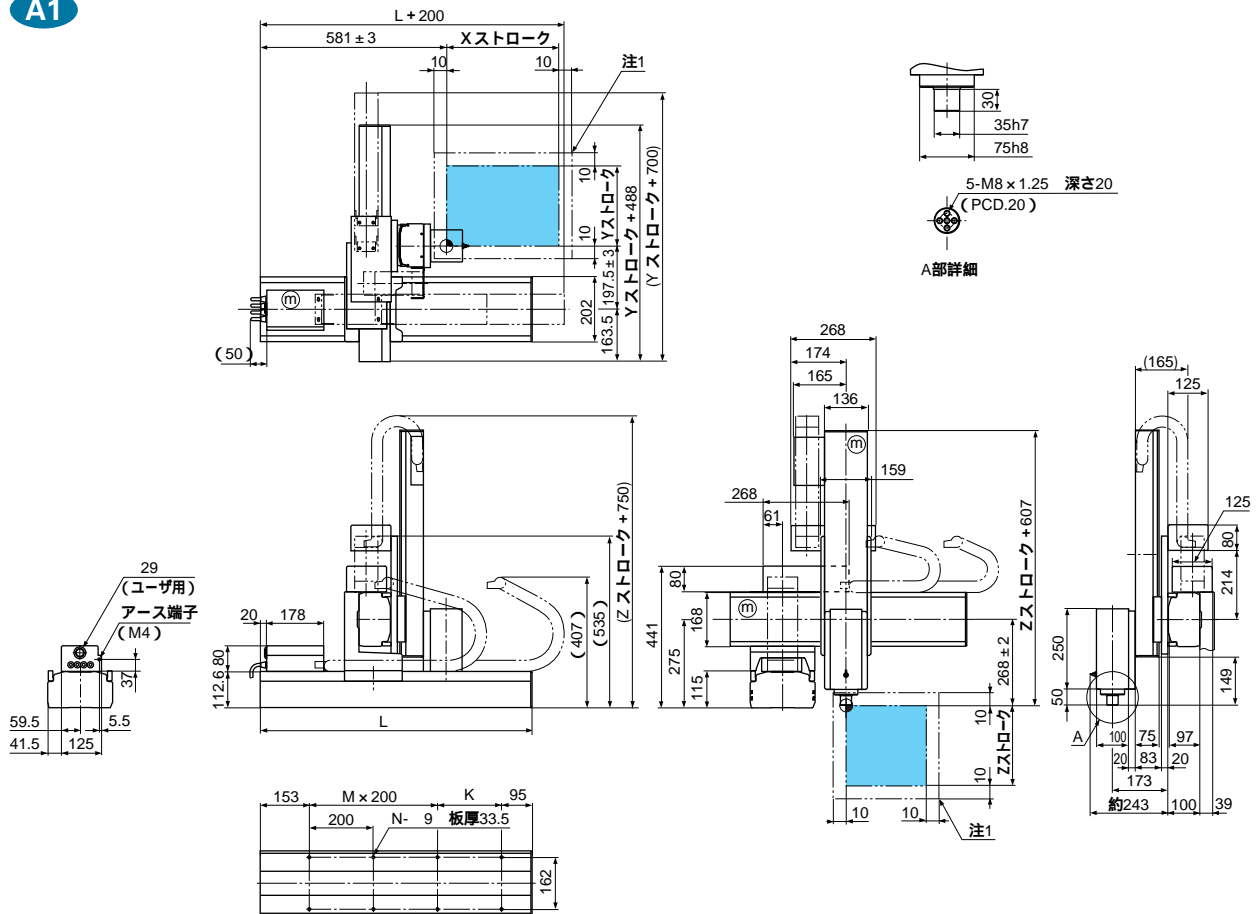
可搬質量表

		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。

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。

A1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRL

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
省スペース
X軸
省スペース
Y軸

ロボット型式

HXYt - C - A1 - 125 - 65 - ZRL - 550 - 3L - QRCH - 4 - 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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
1250mm 500mm/sec、50%		
	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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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
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	

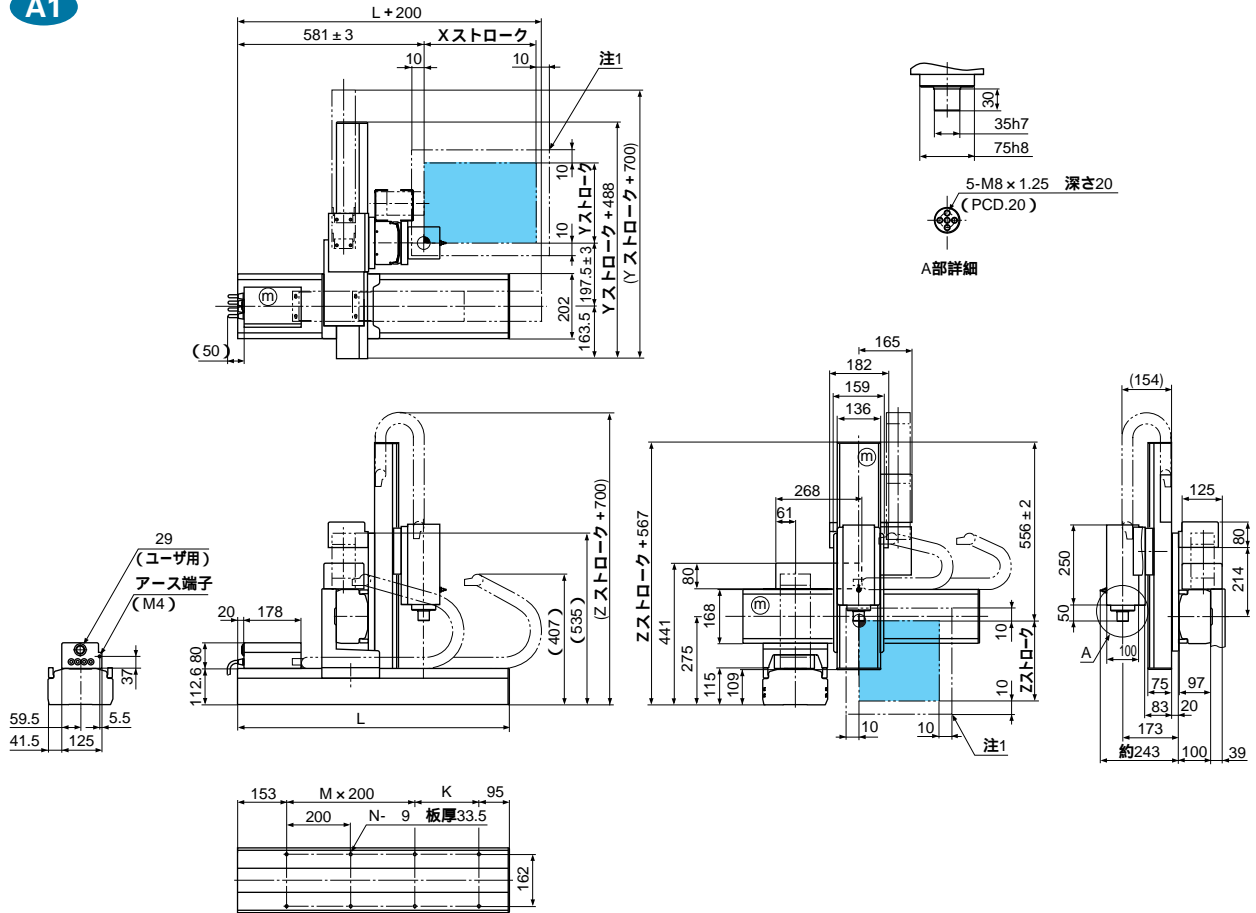
可搬質量表

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

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。

A1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - A2 - 125 - 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

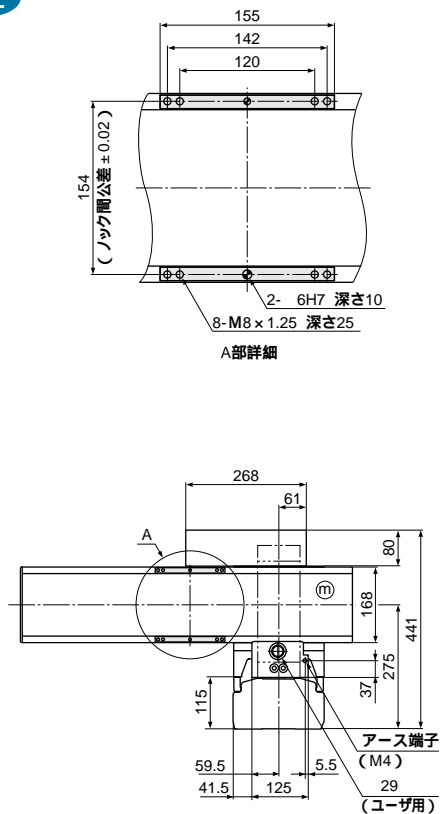
XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク 最高速度	
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

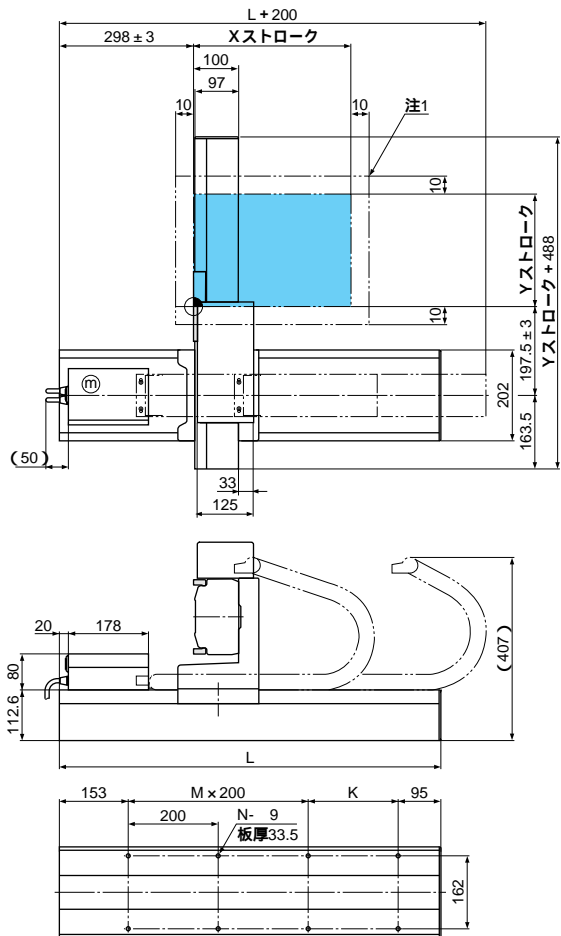
可搬質量表

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

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

Xストローク	250	350	450	550	650						
--------	-----	-----	-----	-----	-----	--	--	--	--	--	--

HXYt-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

HXYt - C - A2 - 125 - 65 - IO - 3L - DRCH-1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム総合セ - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

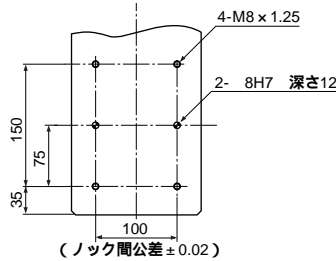
可搬質量表

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

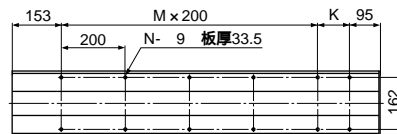
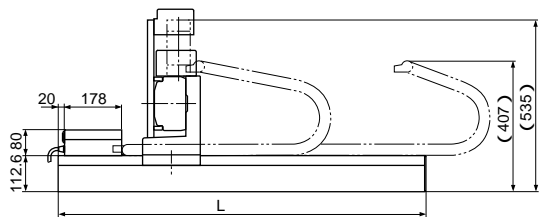
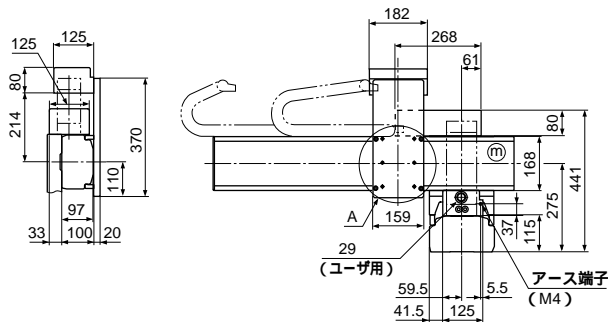
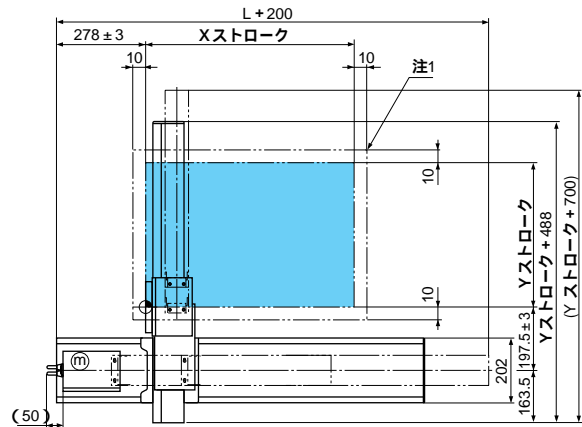
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

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。



A部詳細



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

ロボット型式

HXYt - C - A2 - 125 - 65 - ZL - 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 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

ZR軸基本仕様

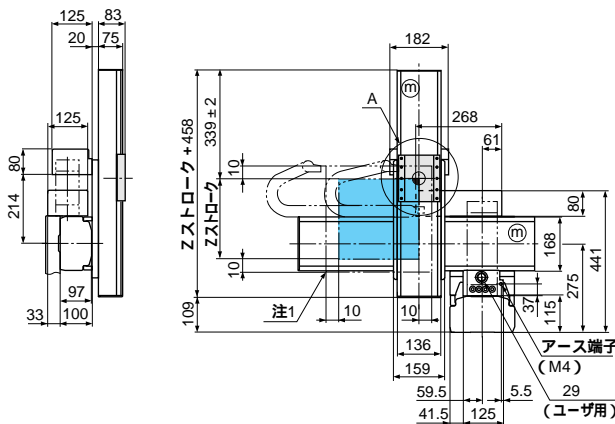
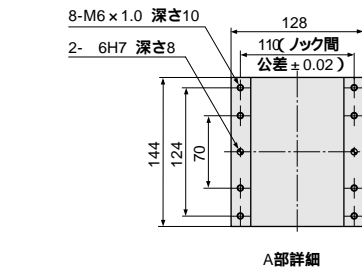
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZL550 17kg
最大可搬質量	20kg

可搬質量表

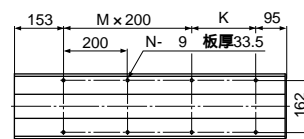
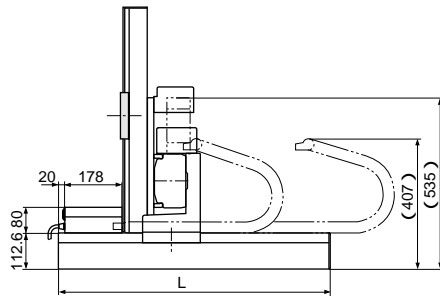
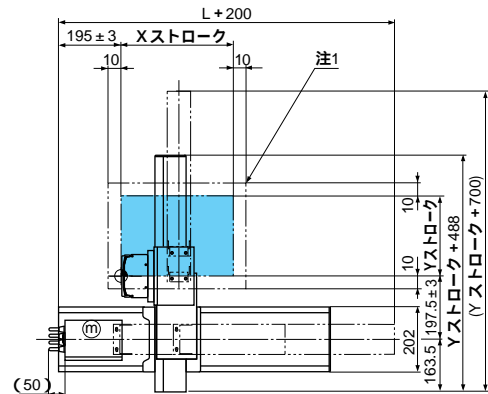
		Z軸ストローク			
		250mm	350mm	450mm	550mm
Y軸ストローク	250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- 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

HXYt - C - A2 - 125 - 65 - ZLB - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - 腕外アーム総長 - 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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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

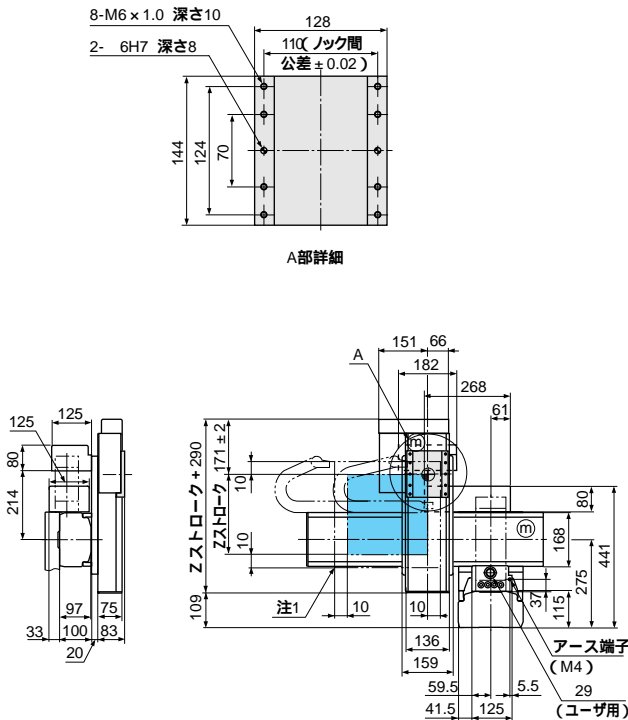
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZLB550 17kg
最大可搬質量	20kg

可搬質量表

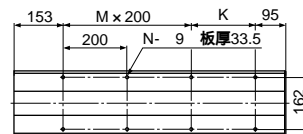
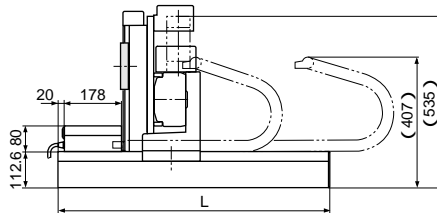
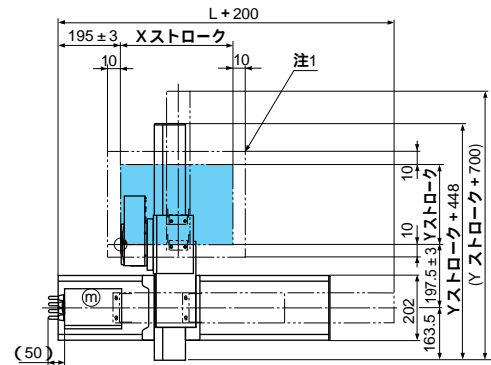
		Z軸ストローク			
		250mm	350mm	450mm	550mm
Y軸 ストローク	250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
	650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- アームタイプ
- アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルベア

ロボット型式

HXYt - C - A2 - 125 - 65 - ZRH - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%	
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰返し	X軸	± 0.02mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

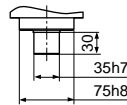
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

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

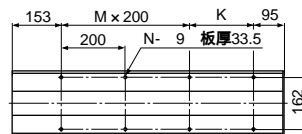
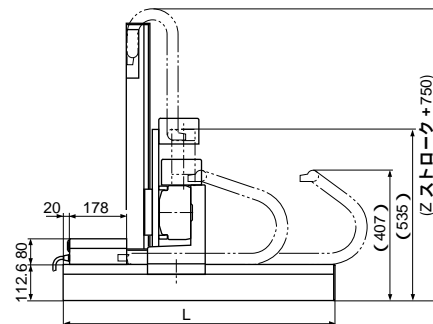
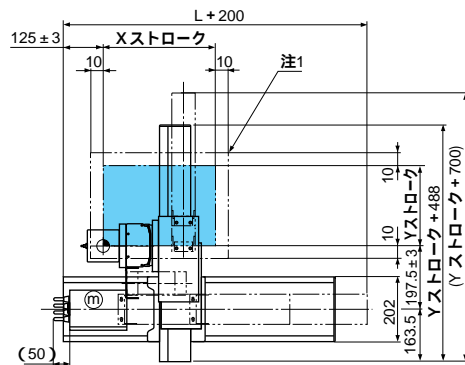
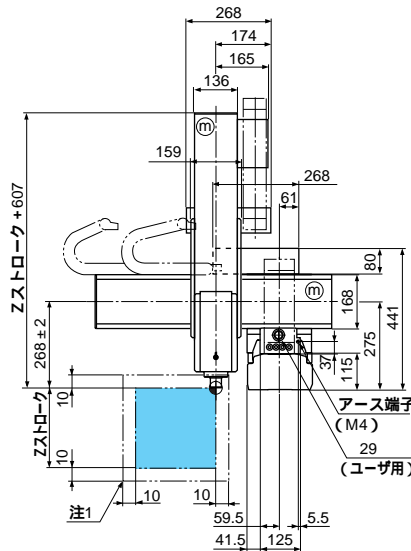
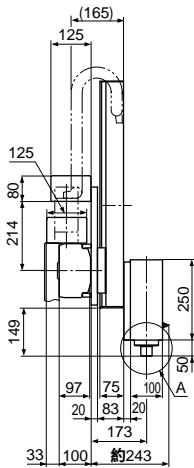
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

A2



5-M8 x 1.25 深さ20 (PCD.20)

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRL

- 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

HXYt - C - A2 - 125 - 65 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%	
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

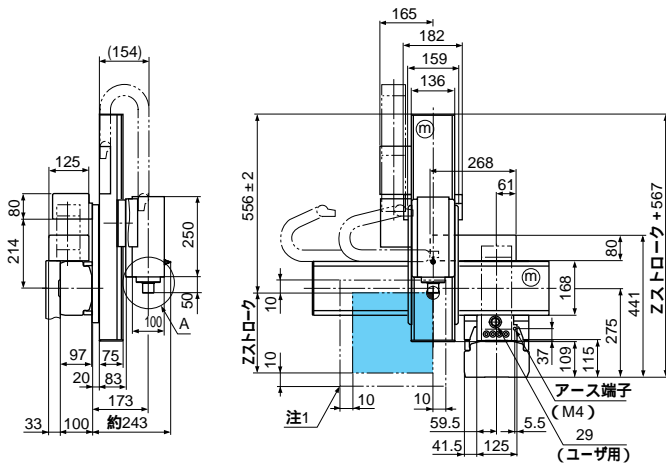
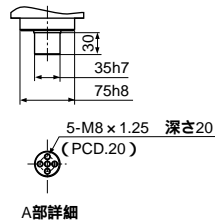
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

可搬質量表

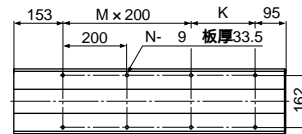
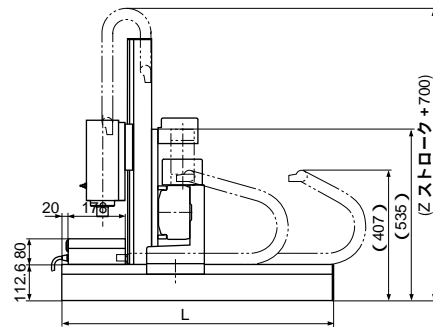
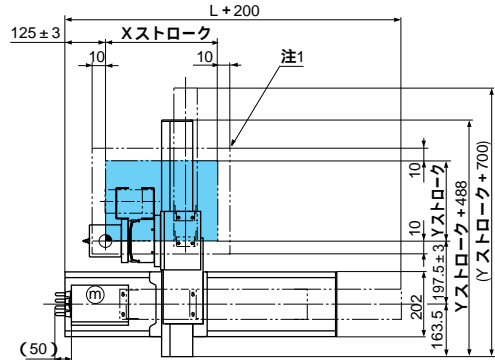
		Z軸ストローク				
		250mm	350mm	450mm	550mm	
Y軸 ストローク	250mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
	350mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
	450mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
	550mm	10kg	9kg	8kg	7kg	
	650mm	10kg	9kg	8kg	7kg	

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - A3 - 125 - 65 - 3L - DRCH-1515 - R - 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 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

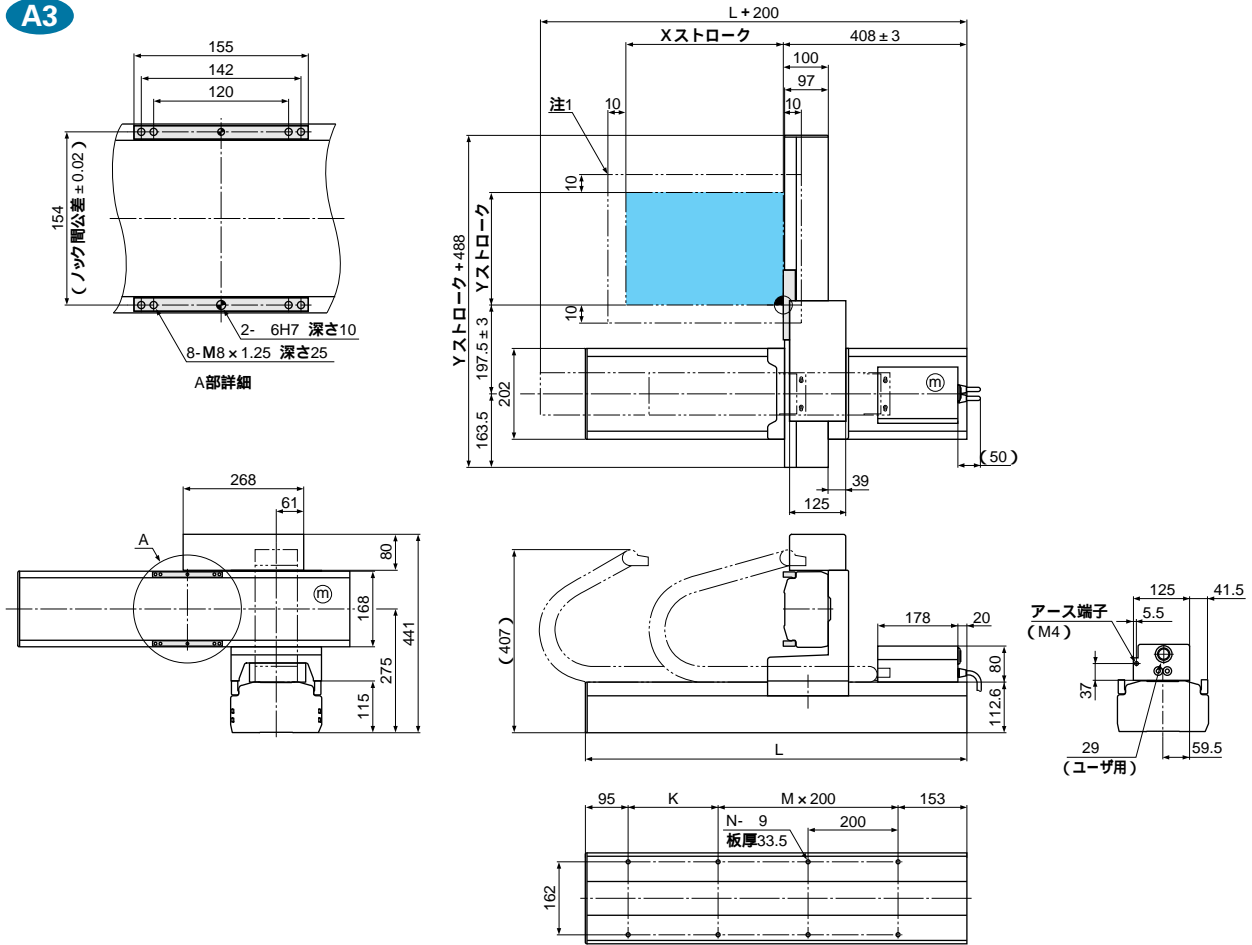
可搬質量表

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

ロボット型式

HXYt - C - A3 - 125 - 65 - 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

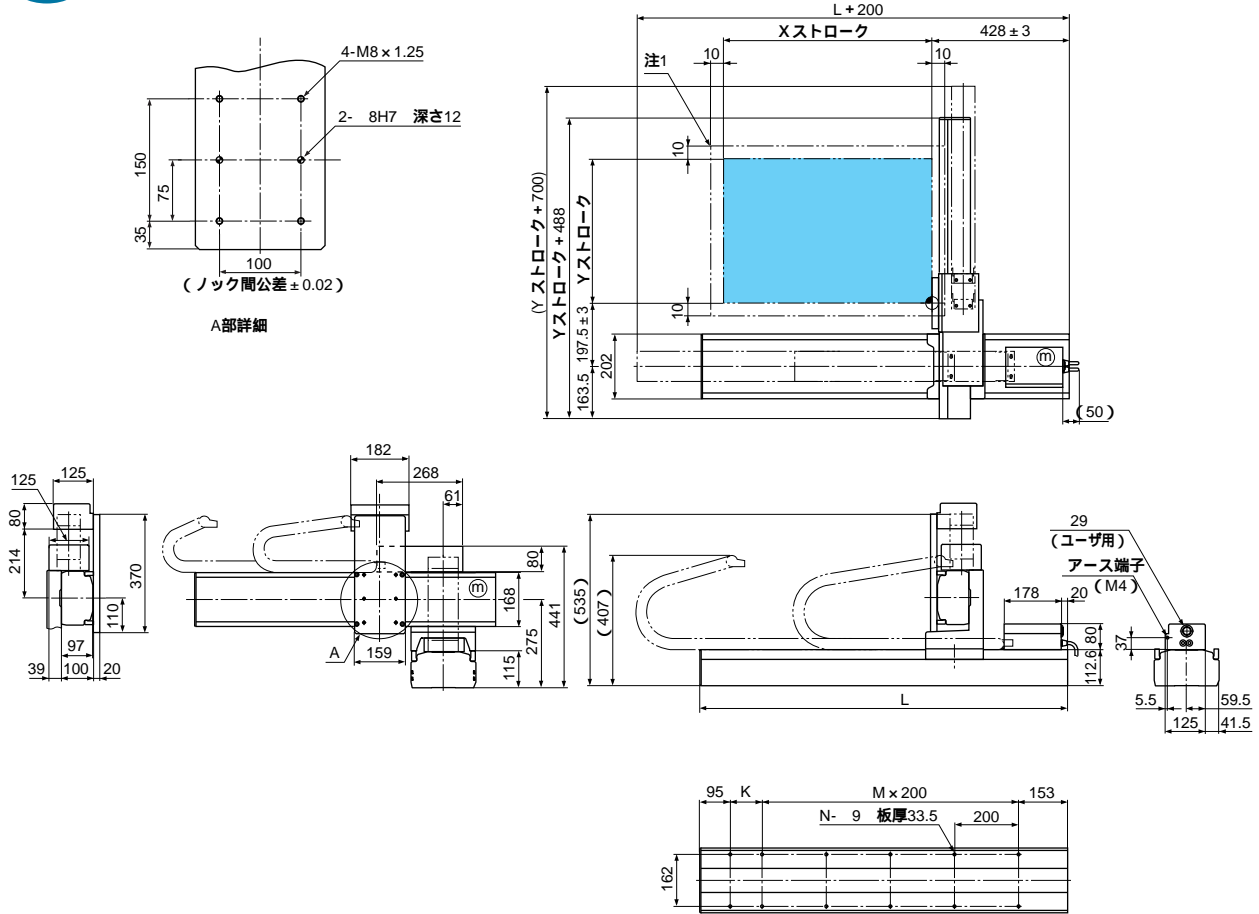
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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。

ロボット型式

HXYt - C - A3 - 125 - 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 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

ZR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	ZL50 17kg
最大可搬質量	20kg

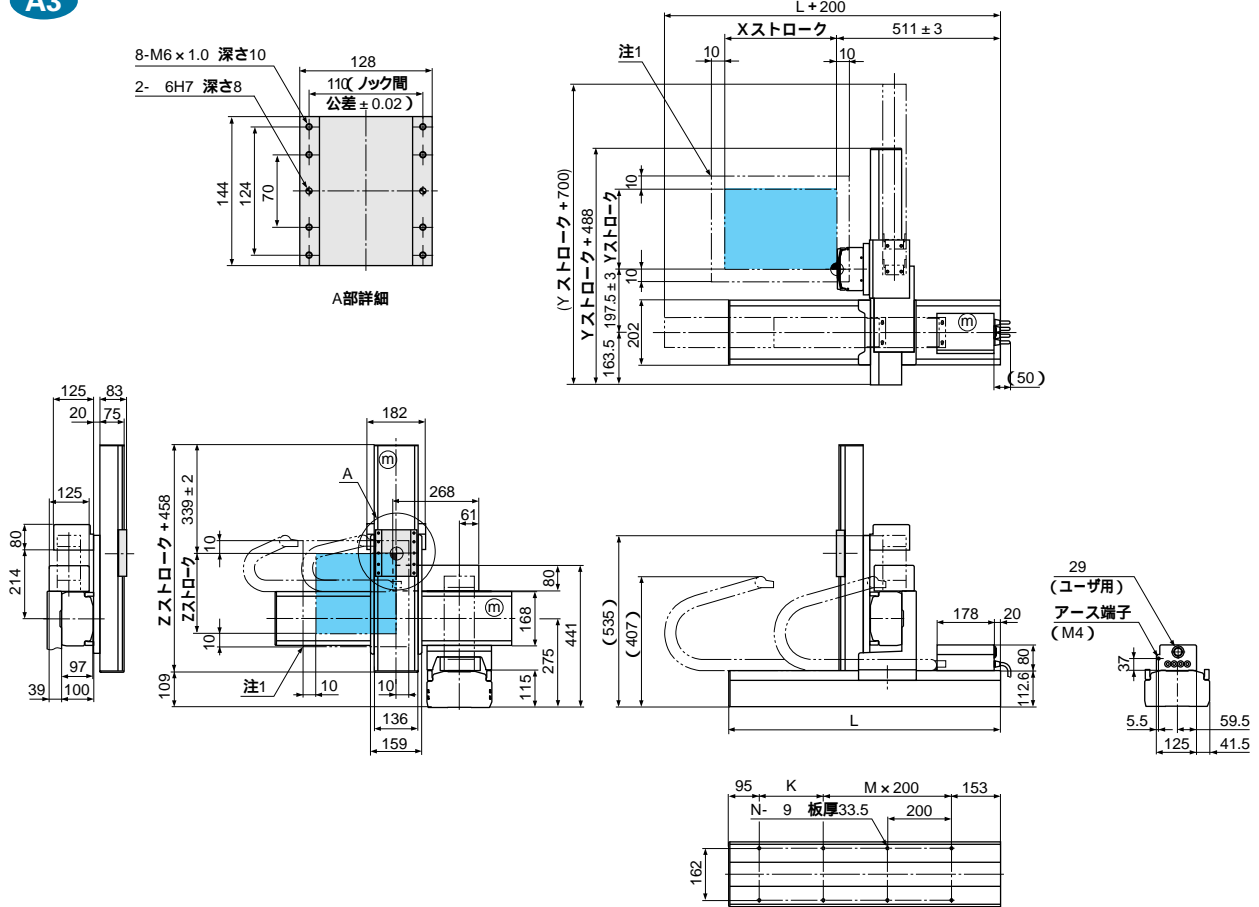
可搬質量表

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZLB

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
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

HXYt - C - A3 - 125 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

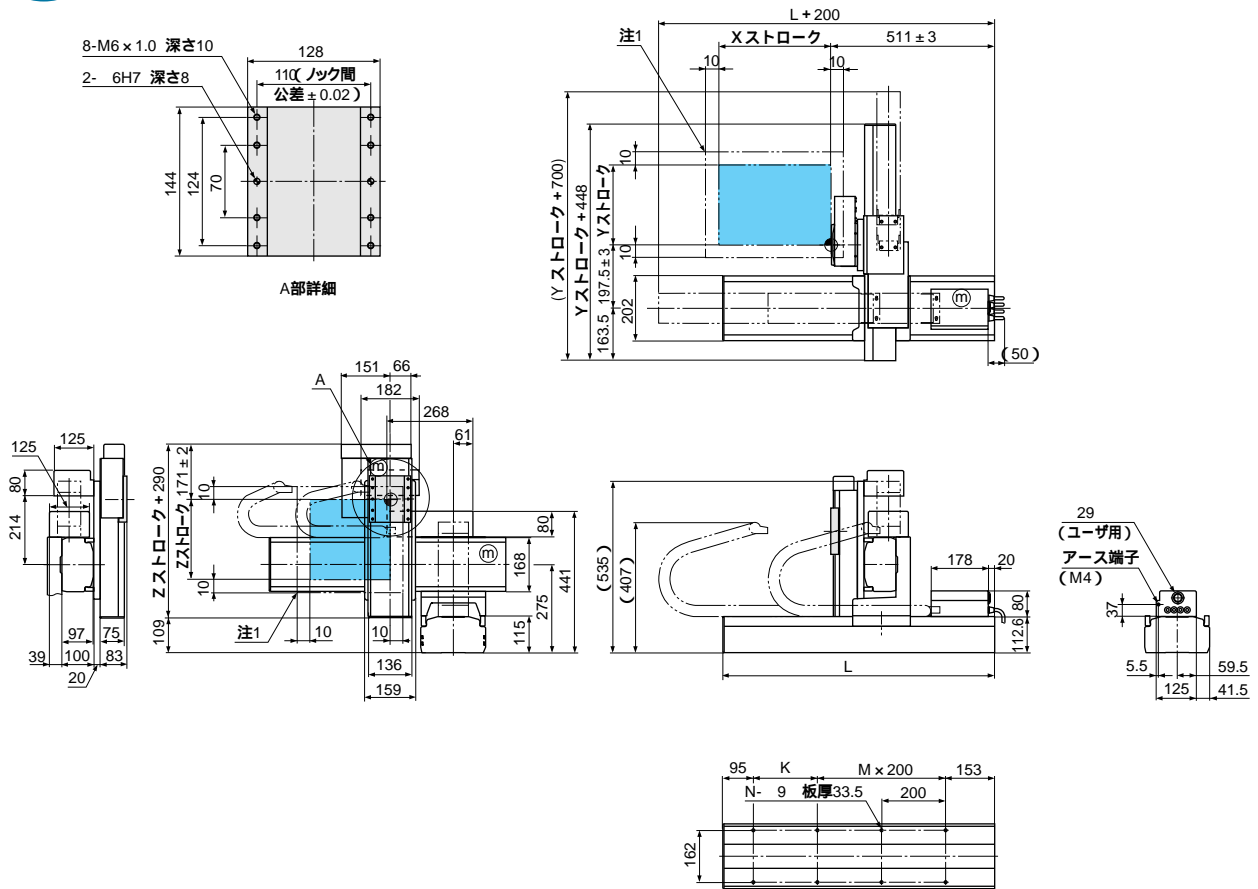
可搬質量表

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
アームタイプ
- ケーブルベア

ロボット型式

HXYt - C - A3 - 125 - 65 - ZRH - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%	
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

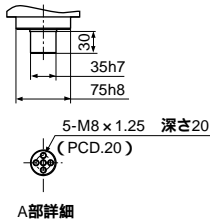
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

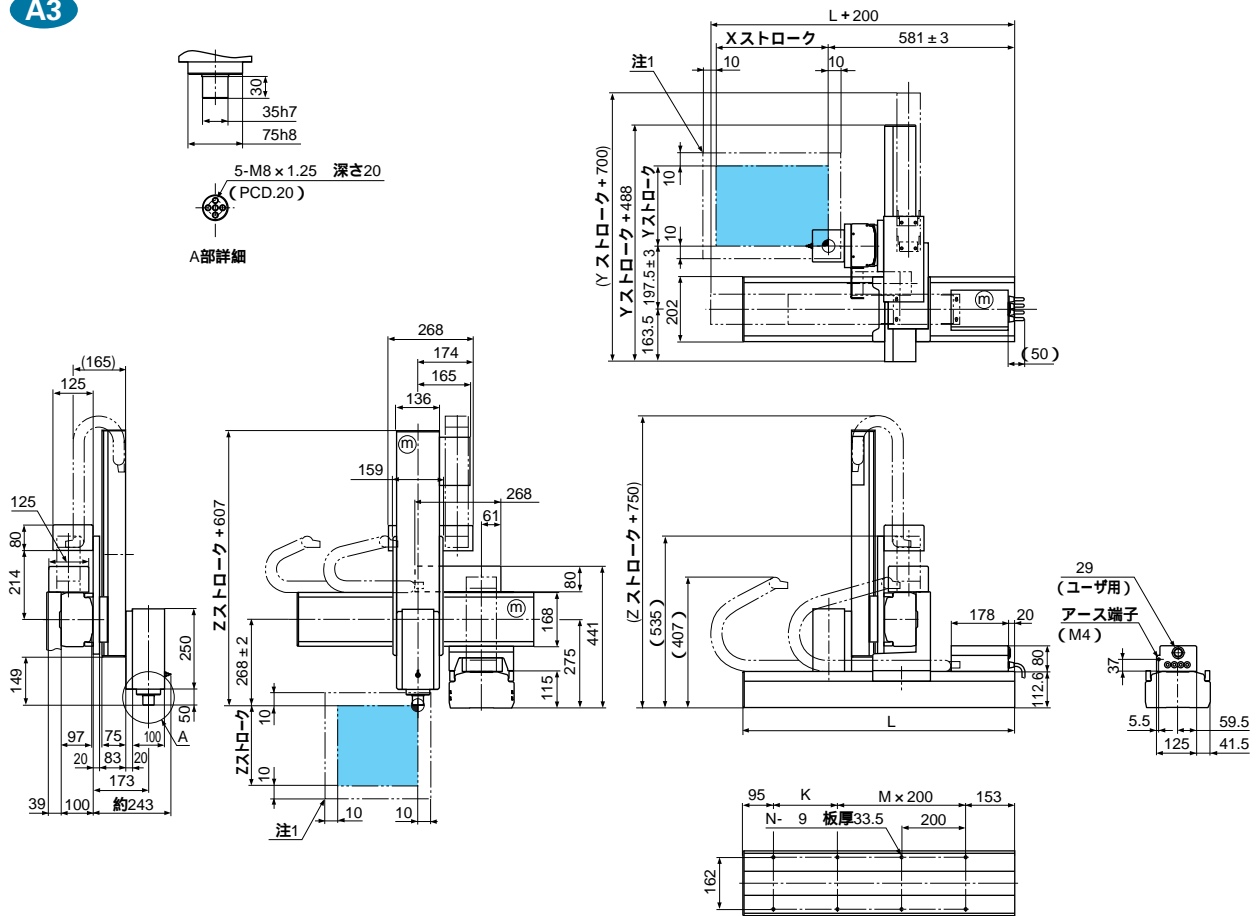
		Z軸ストローク			
		250mm	350mm	450mm	550mm
Y軸 ストローク	250mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	350mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	450mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	550mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	650mm	11kg	10kg	9kg	8kg

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRL

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
XZ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

HXYt - C - A3 - 125 - 65 - 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 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

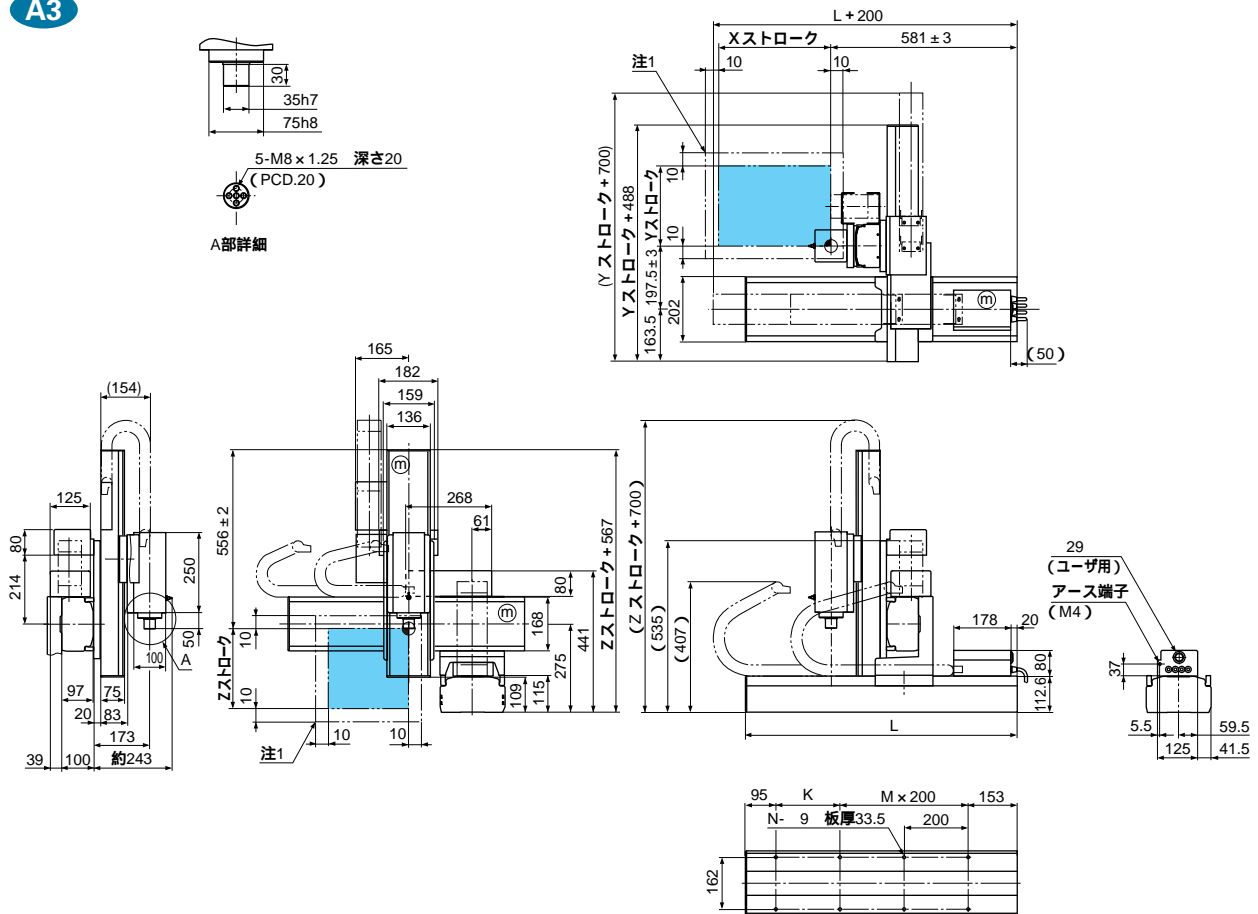
可搬質量表

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

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - A4 - 125 - 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 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

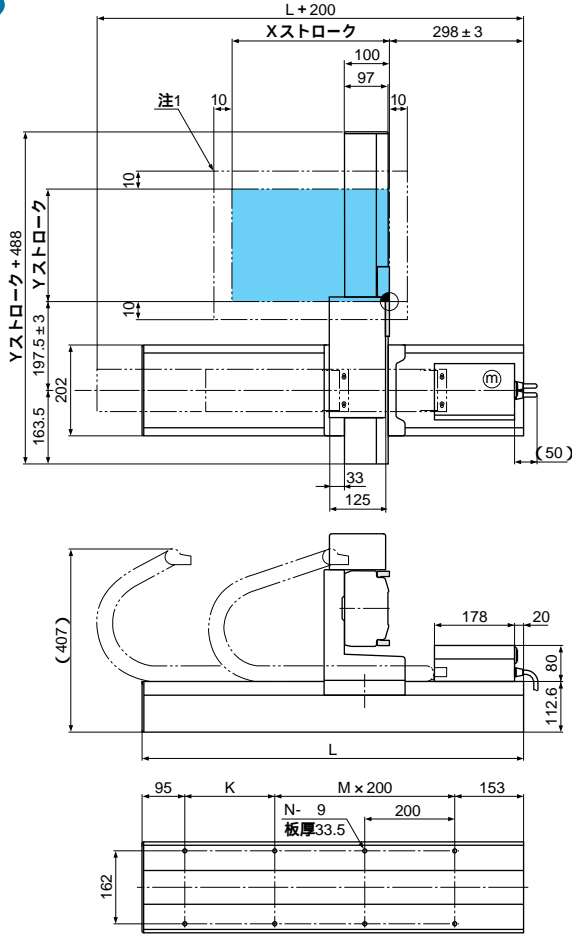
駆動方式	X軸	400W/200V, 3000rpm	
	Y軸	300W/200V, 3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec, 85%
		1050mm	700mm/sec, 70%
		1150mm	600mm/sec, 60%
	1250mm	500mm/sec, 50%	
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.02mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

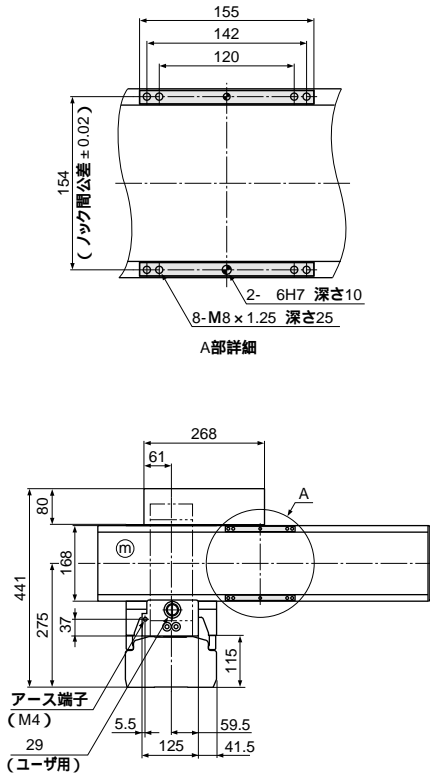
Y軸ストローク	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

ロボット型式

HXYt - C - A4 - 125 - 65 - 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 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

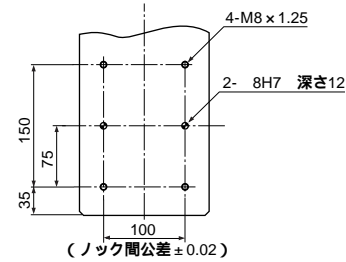
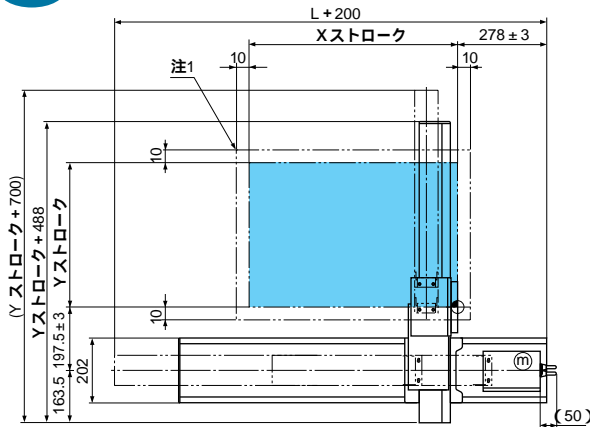
可搬質量表

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

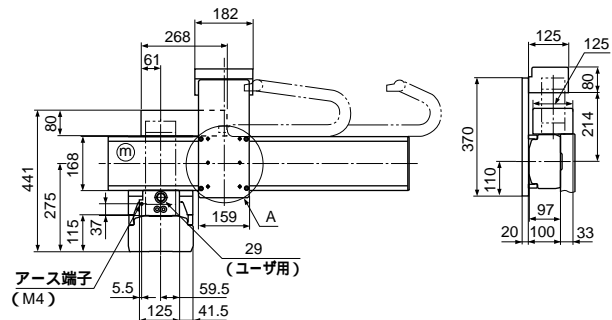
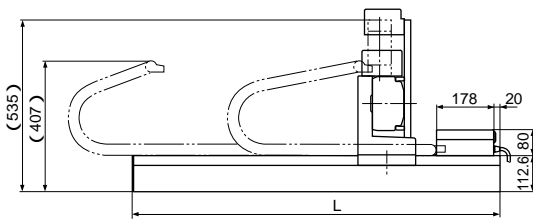
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

HXYt-ZH

ケーブルベア
自設ケーブル
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
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

HXYt - C - A4 - 125 - 65 - ZH - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

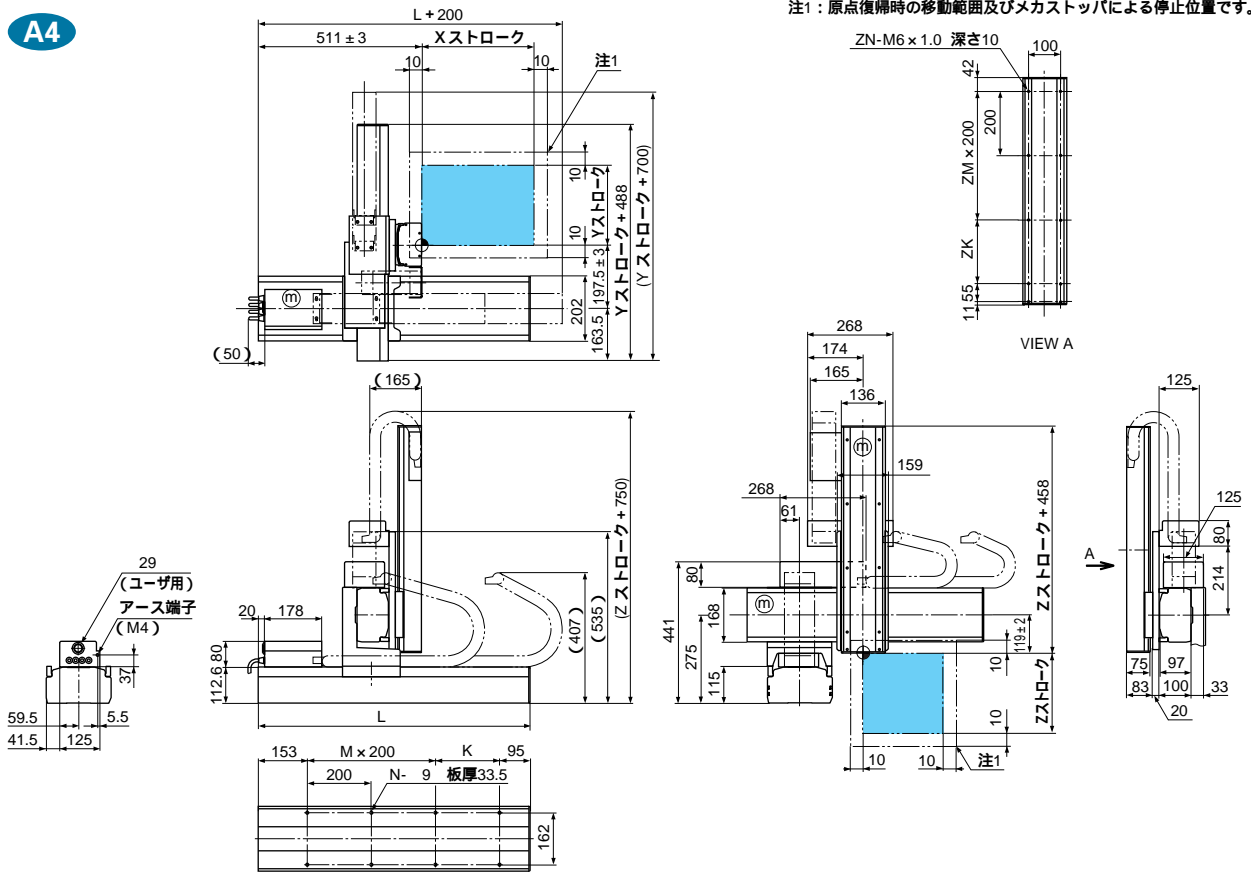
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

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。

A4



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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							

HXYt-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
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - C - A4 - 125 - 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 - ZR軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数/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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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	

ZR軸基本仕様

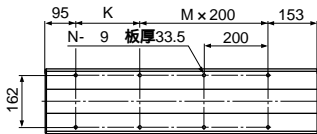
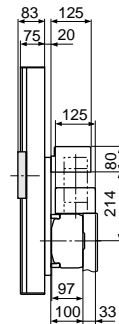
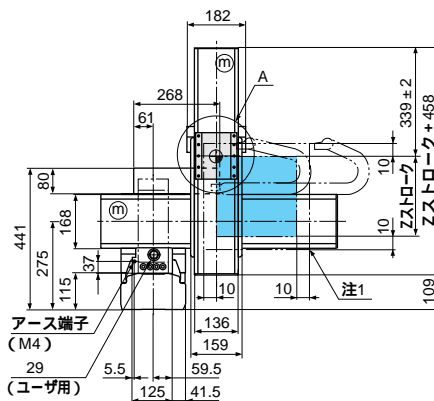
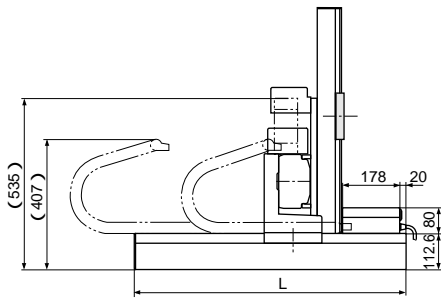
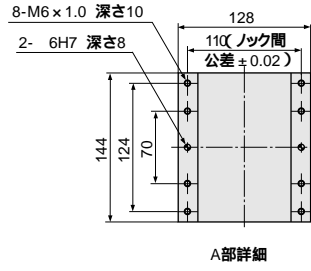
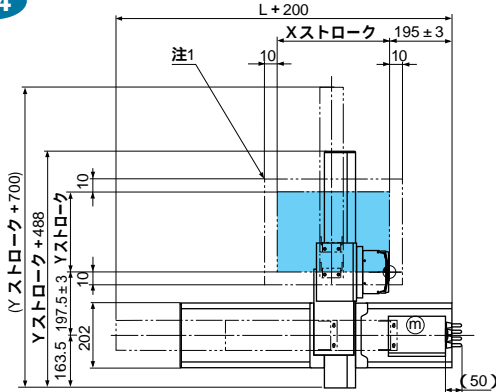
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZL550 17kg
最大可搬質量	20kg

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。

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
アームタイプ
- ケーブルベア

ロボット型式

HXYt - C - A4 - 125 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

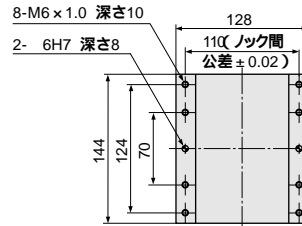
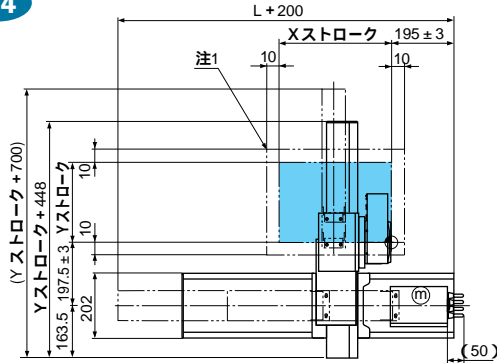
可搬質量表

Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	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	

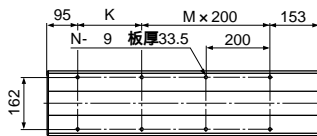
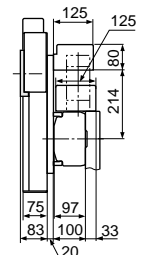
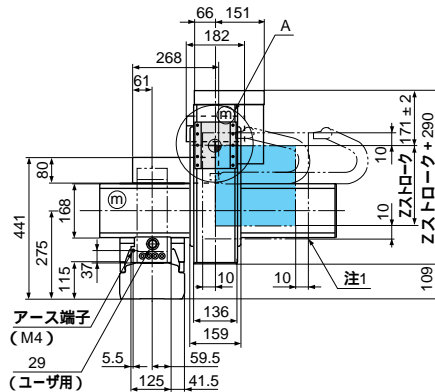
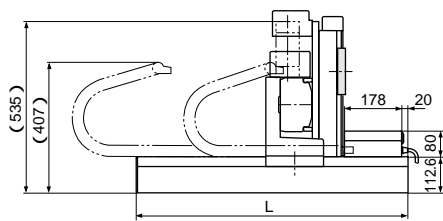
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

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。

A4



A部詳細



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRH

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
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

HXYt - C - A4 - 125 - 65 - ZRH - 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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
1250mm 500mm/sec、50%		
	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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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	0.0006mm/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
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	

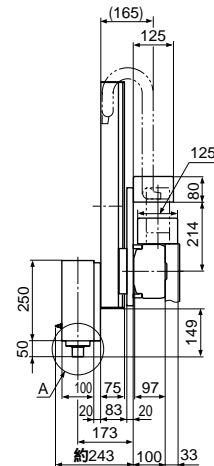
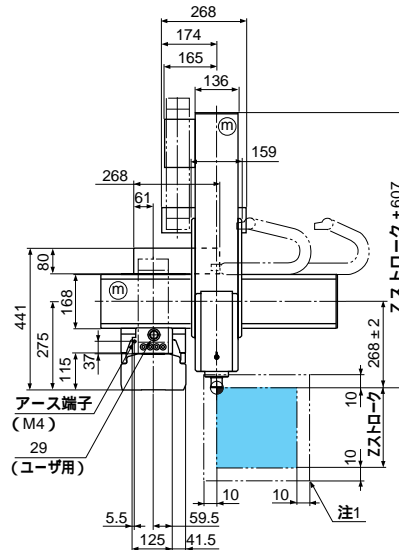
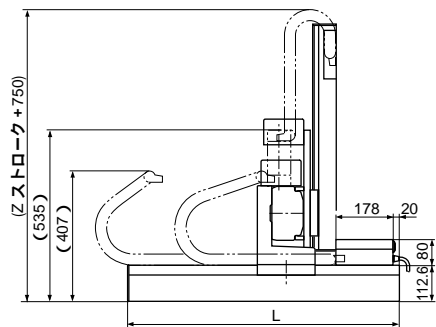
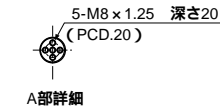
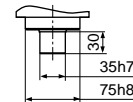
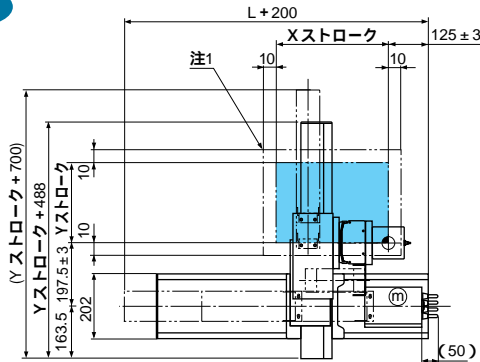
可搬質量表

		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。

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。

A4



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - A4 - 125 - 65 - 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 - 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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

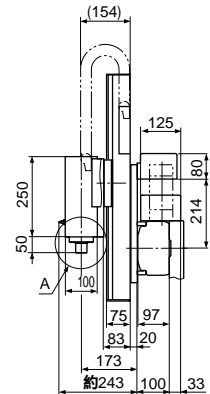
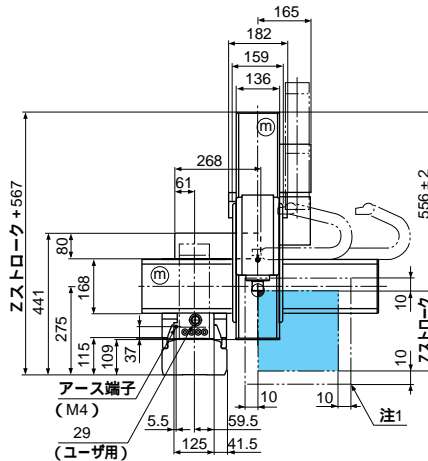
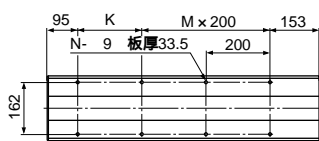
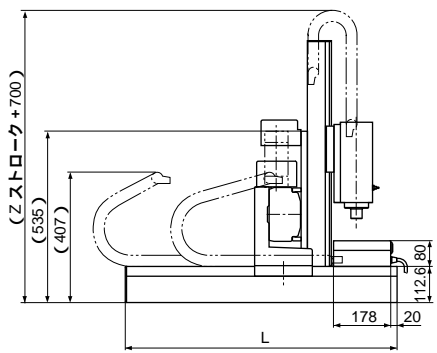
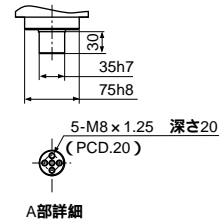
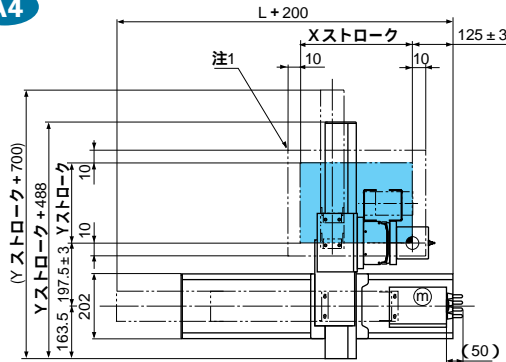
可搬質量表

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。

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。

A4



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - F1 - 125 - ZH - 550 - 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 - 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 - 回生装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%
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 ~ 1250mm	
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	

Z軸基本仕様

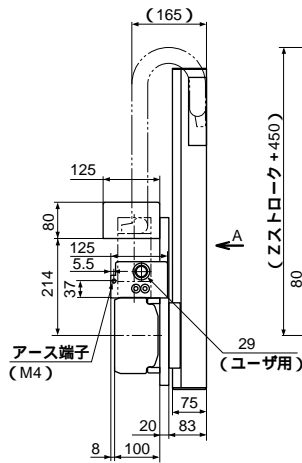
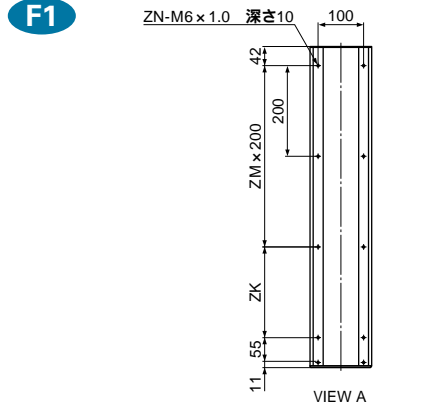
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

可搬質量表

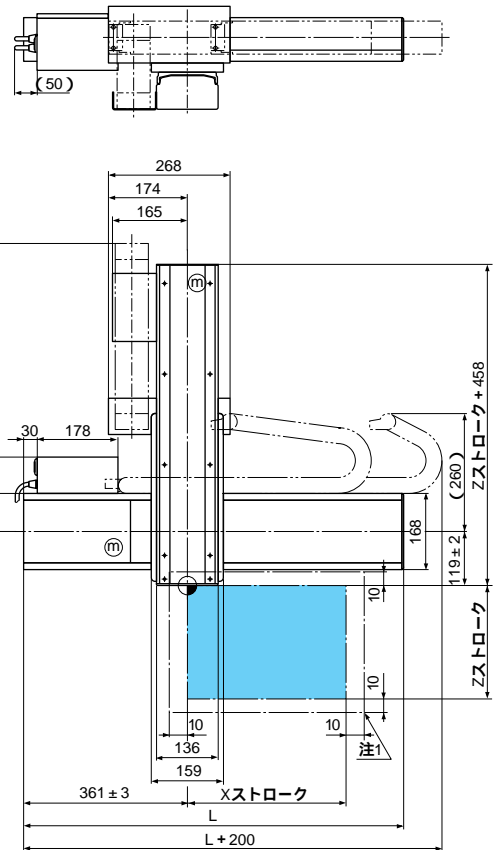
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	30kg

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
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

HXYt - C - F1 - 125 - ZHB - 550 - 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 - 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 - 回生装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%
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 ~ 1250mm	
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	

Z軸基本仕様

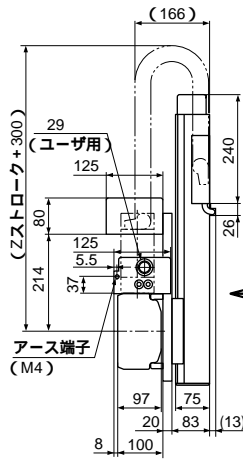
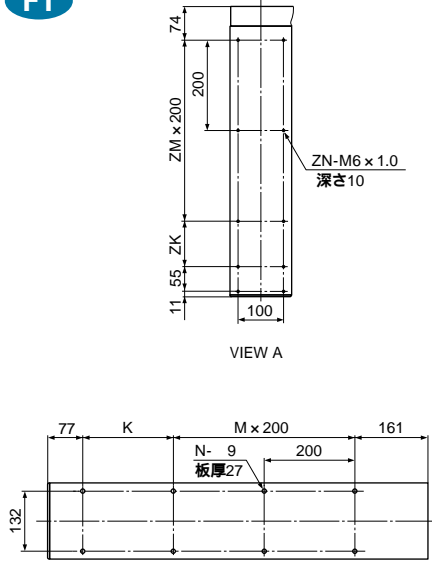
駆動方式	200W/200V、3000rpm	
最高速度	250mm/sec	
分解能	0.0006mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm	
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm	
動作範囲	250、350、450、550mm	
ユニット質量	ZHB550 17kg	
最大可搬質量	30kg	

可搬質量表

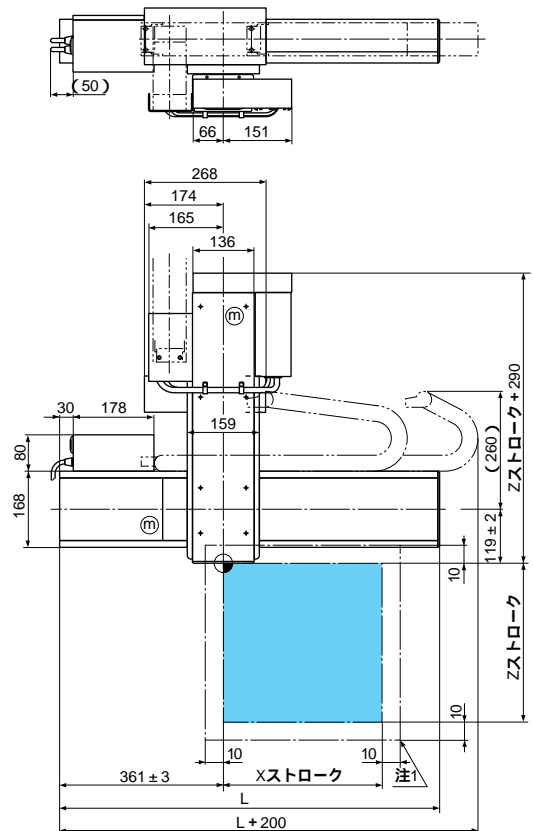
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	30kg

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	200	100	200	100							
ZM	1	2	2	3							
ZN	8	10	10	12							

ロボット型式

HXYt - C - F1 - 125 - ZL - 550 - 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 - ZR軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ形式 - 回生装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
分解能	1250mm	500mm/sec、50%
	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 ~ 1250mm	
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	

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

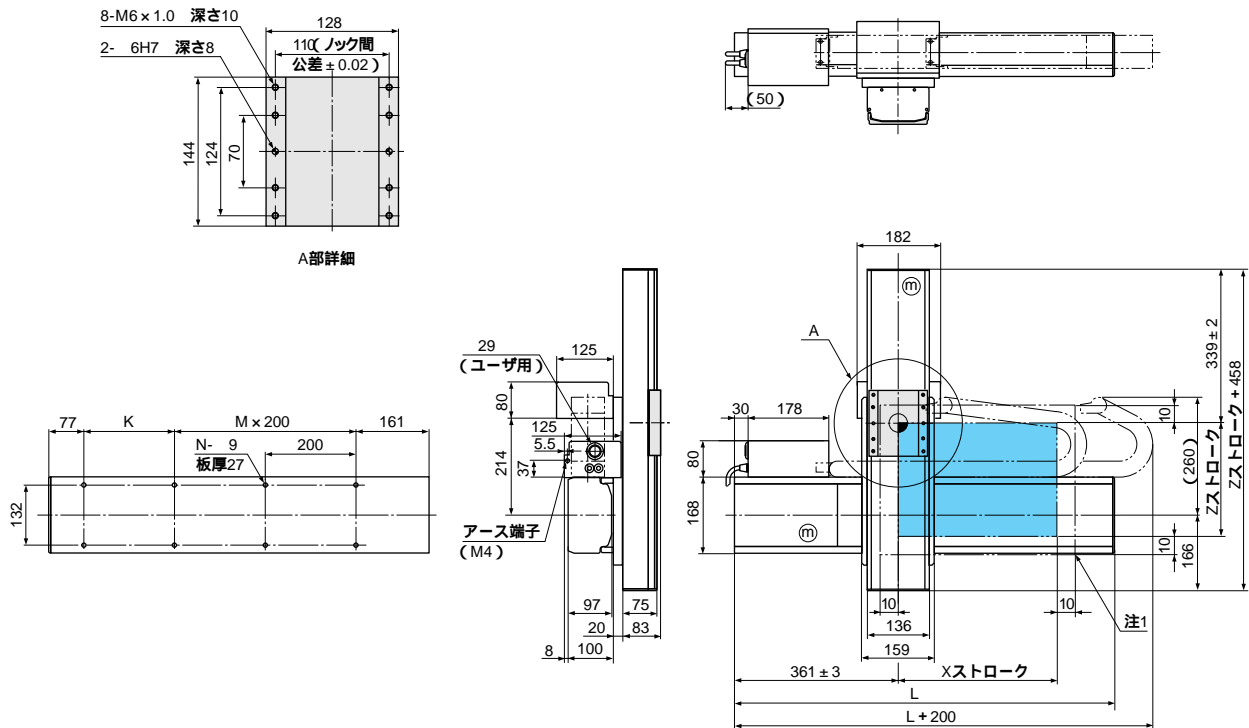
可搬質量表

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - F1 - 125 - ZLB - 550 - 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 - 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 - 回生装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%
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 ~ 1250mm	
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	

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

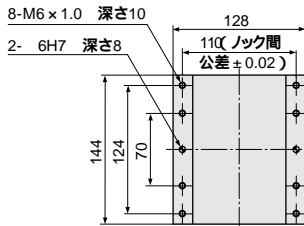
可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

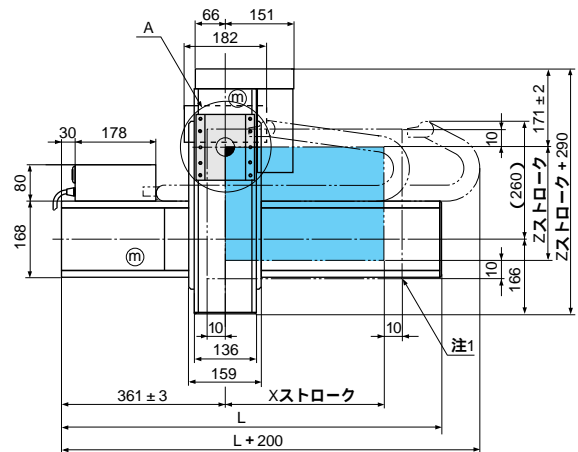
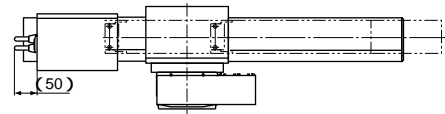
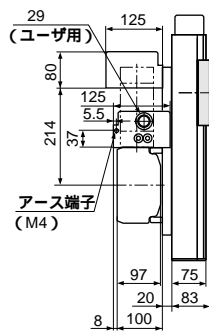
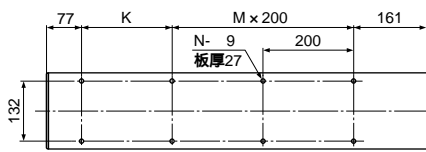
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

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。



A部詳細



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
タイプ
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - C - F1 - 125 - ZRH - 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 - ZR軸 - Z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/型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FDドライブ

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
分解能	1250mm	500mm/sec、50%
	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 ~ 1250mm	
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	

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	0.0006mm/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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

F1

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。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - C - F1 - 125 - ZRHB - 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 - ZR軸 - Z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/型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FD *ドライブ

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
分解能	1250mm	500mm/sec、50%
	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 ~ 1250mm	
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	

ZR軸基本仕様

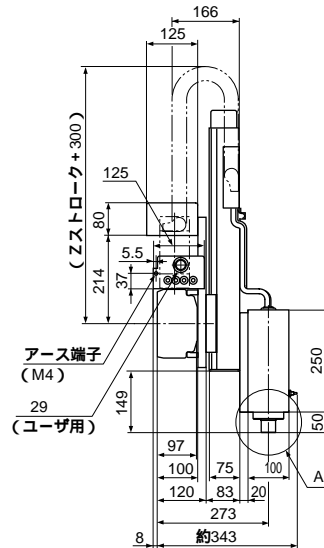
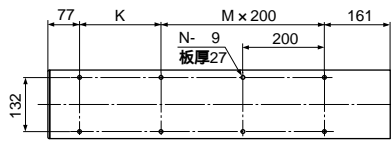
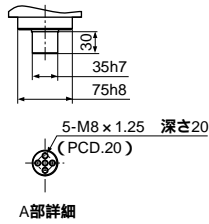
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	R軸	減速機 1/50
	Z軸	250、350、450、550mm
ユニット質量	Z軸	24kg
	R軸	360deg
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

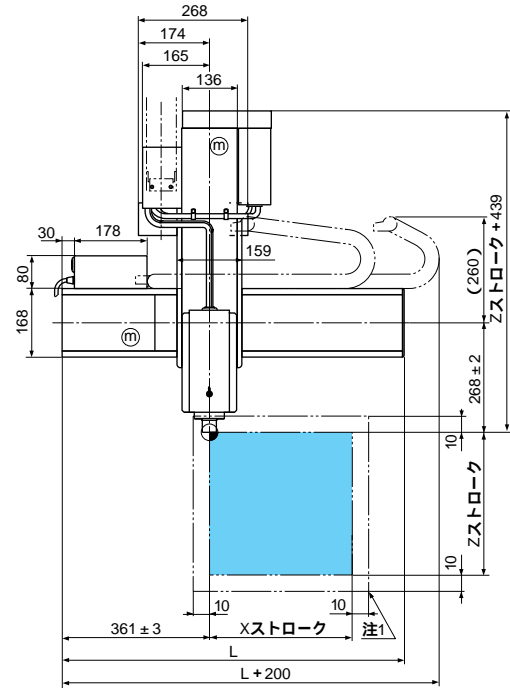
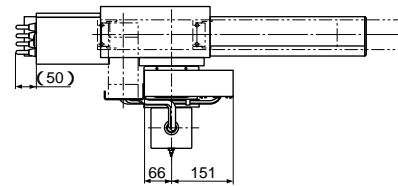
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - F1 - 125 - ZRL - 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 - ZR軸 - Z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/型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FD *ドライブ

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
分解能	1250mm	500mm/sec、50%
	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 ~ 1250mm	
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	

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	

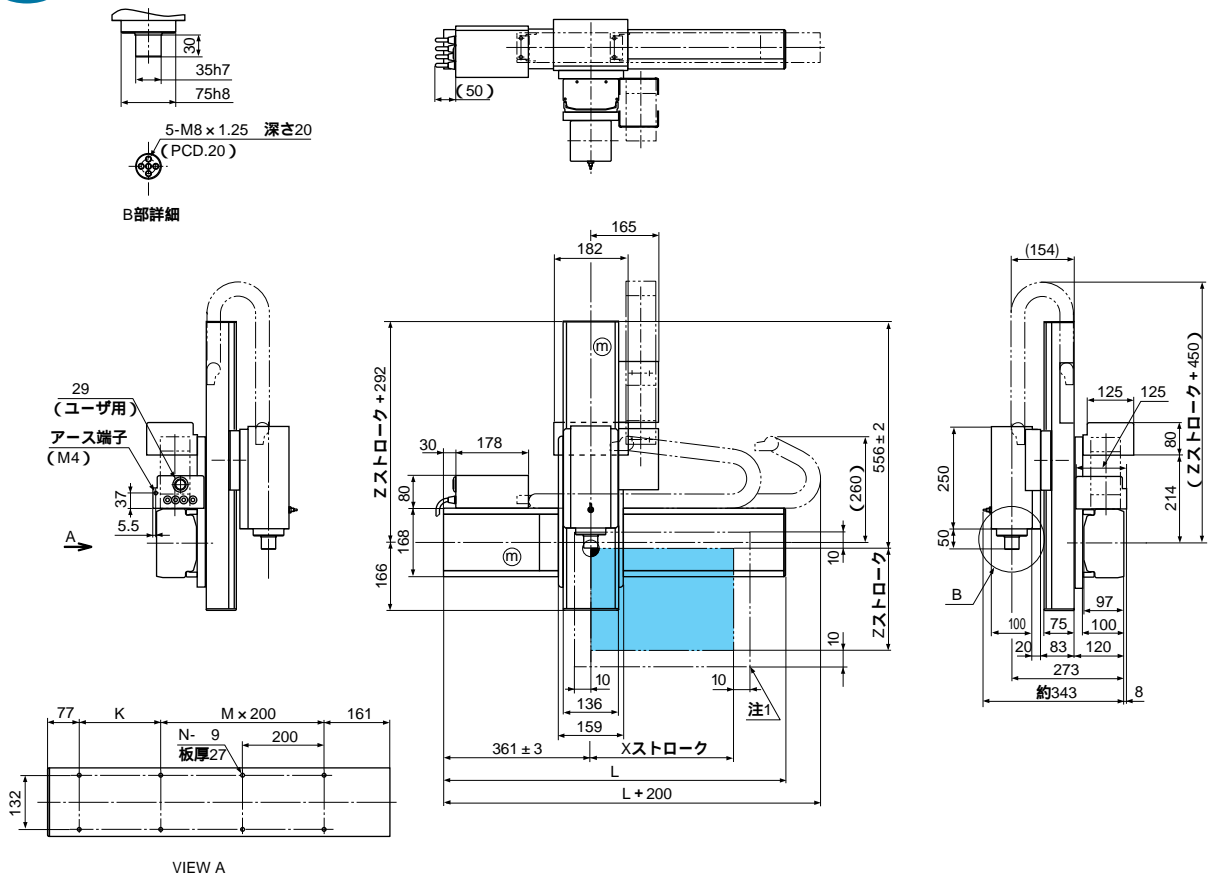
可搬質量表

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - F1 - 125 - ZRLB - 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 - 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 - 3.5FDドライブ

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
1250mm	500mm/sec、50%	
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 ~ 1250mm	
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	

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	

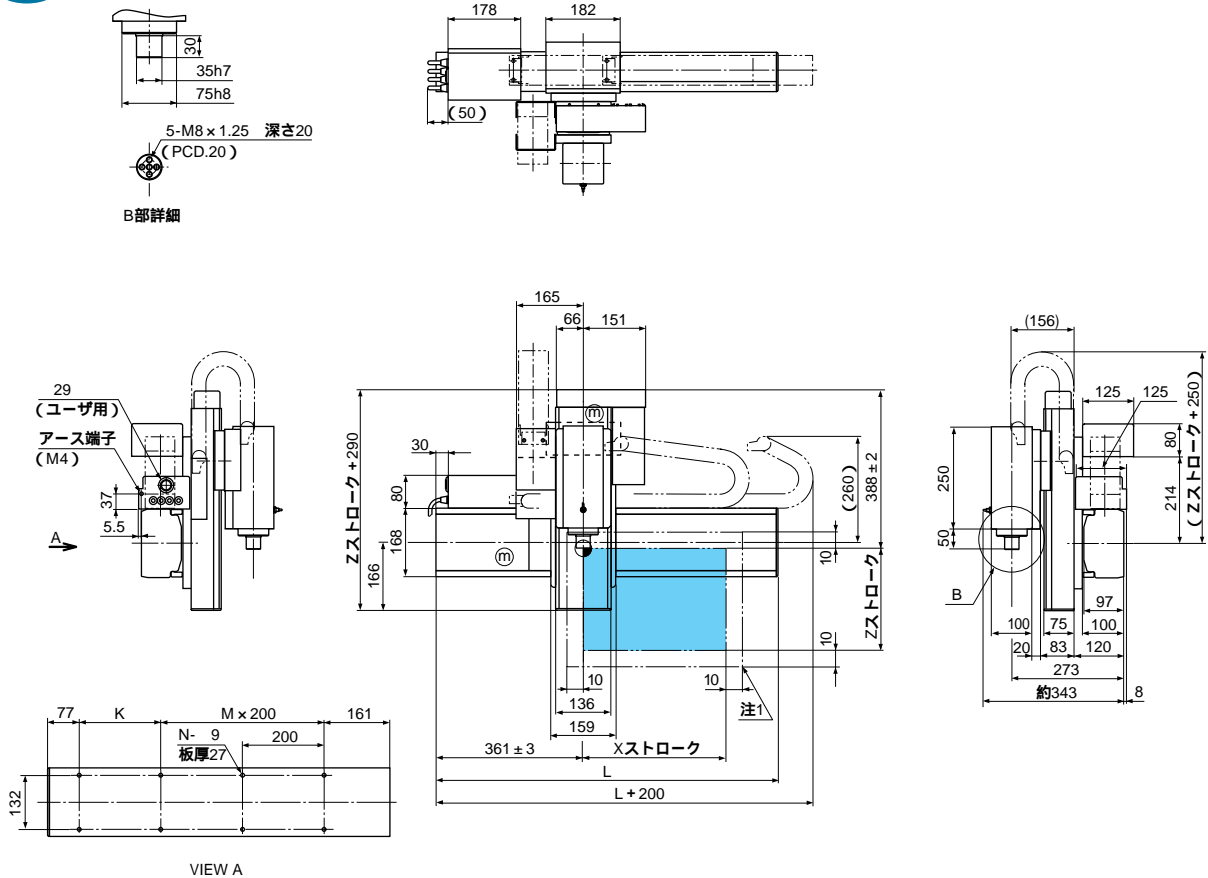
可搬質量表

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - F3 - 125 - ZH - 550 - 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 - 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 - 回生装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%
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 ~ 1250mm	
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	

Z軸基本仕様

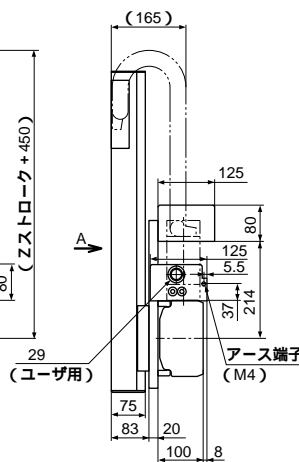
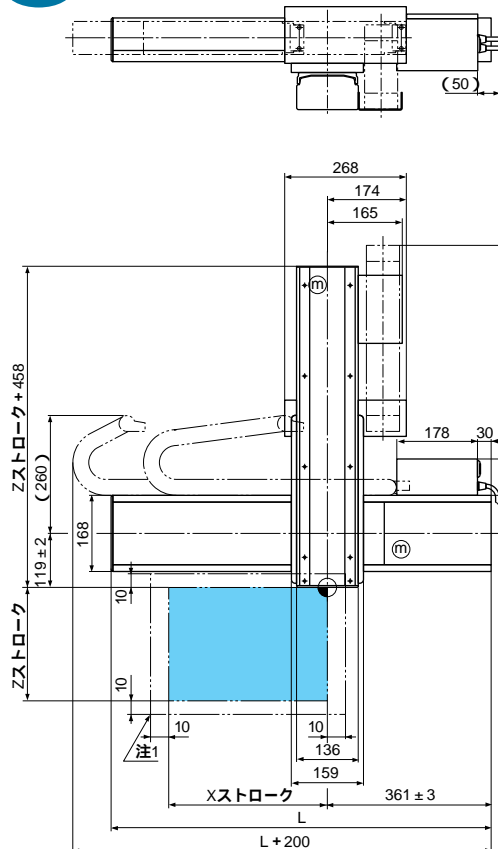
駆動方式	200W/200V、3000rpm	
最高速度	250mm/sec	
分解能	0.0006mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm	
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm	
動作範囲	250、350、450、550mm	
ユニット質量	ZH550 17kg	
最大可搬質量	30kg	

可搬質量表

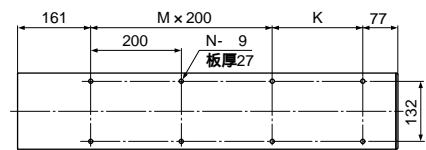
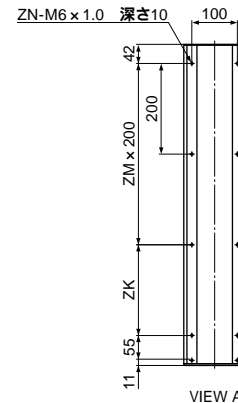
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	30kg

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
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

HXYt - C - F3 - 125 - ZHB - 550 - 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 - 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 - 回生装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
分解能	1250mm	500mm/sec、50%
	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 ~ 1250mm	
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	

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	

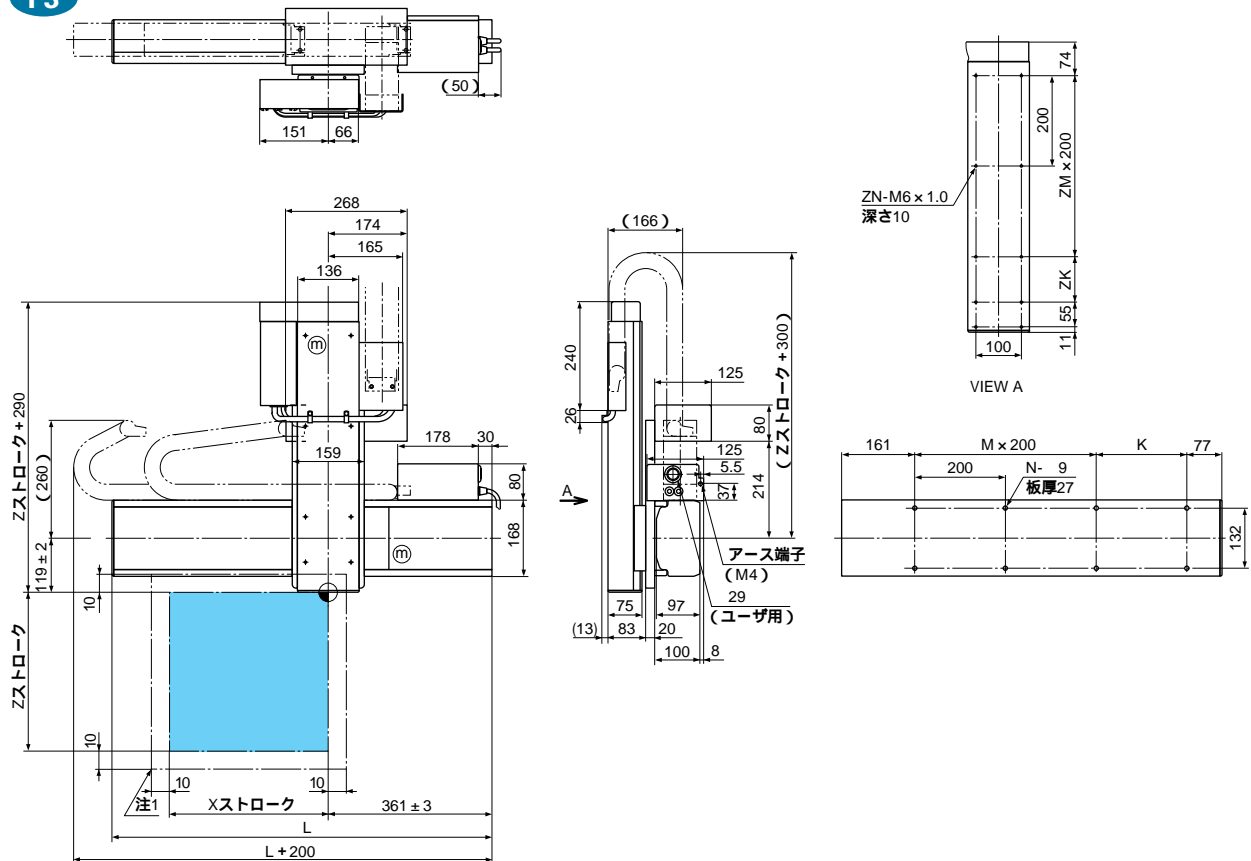
可搬質量表

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	200	100	200	100							
ZM	1	2	2	3							
ZN	8	10	10	12							

ロボット型式

HXYt - C - F3 - 125 - ZL - 550 - 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 - 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 - 回生装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
1250mm	500mm/sec、50%	
	1250mm	500mm/sec、50%
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 ~ 1250mm	
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	

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	

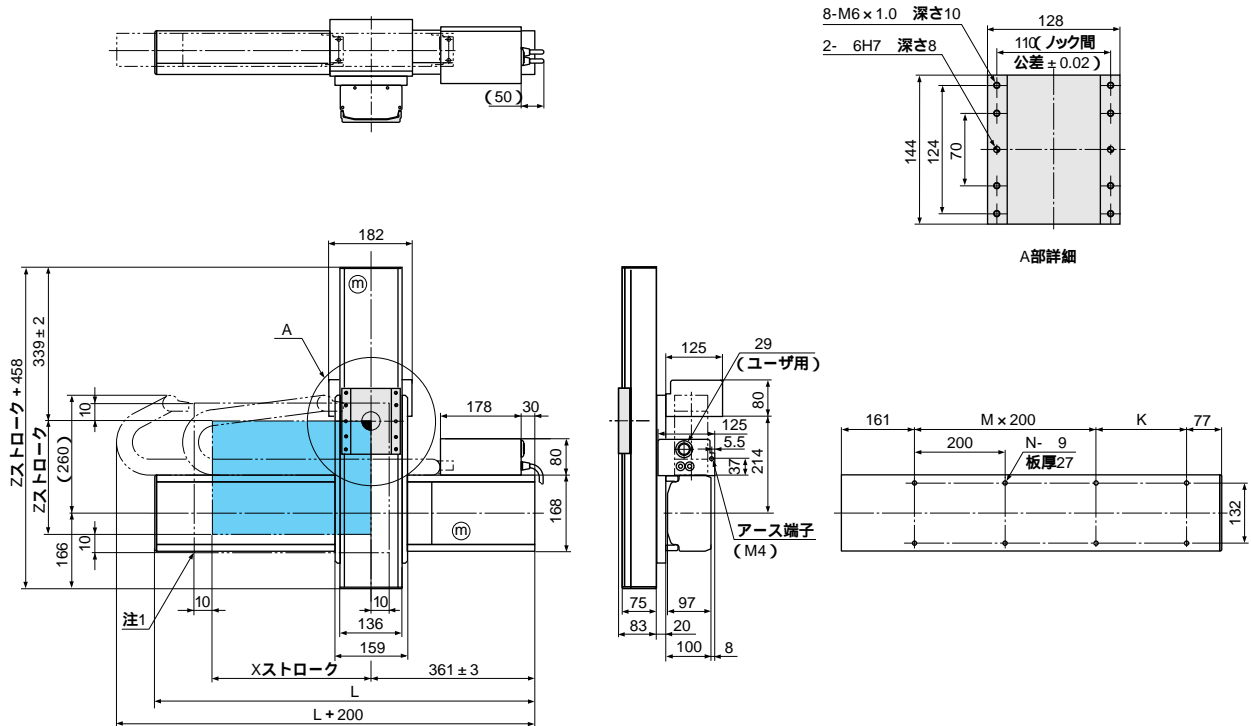
可搬質量表

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - F3 - 125 - ZLB - 550 - 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 - 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 - 回生装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%
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 ~ 1250mm	
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	

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

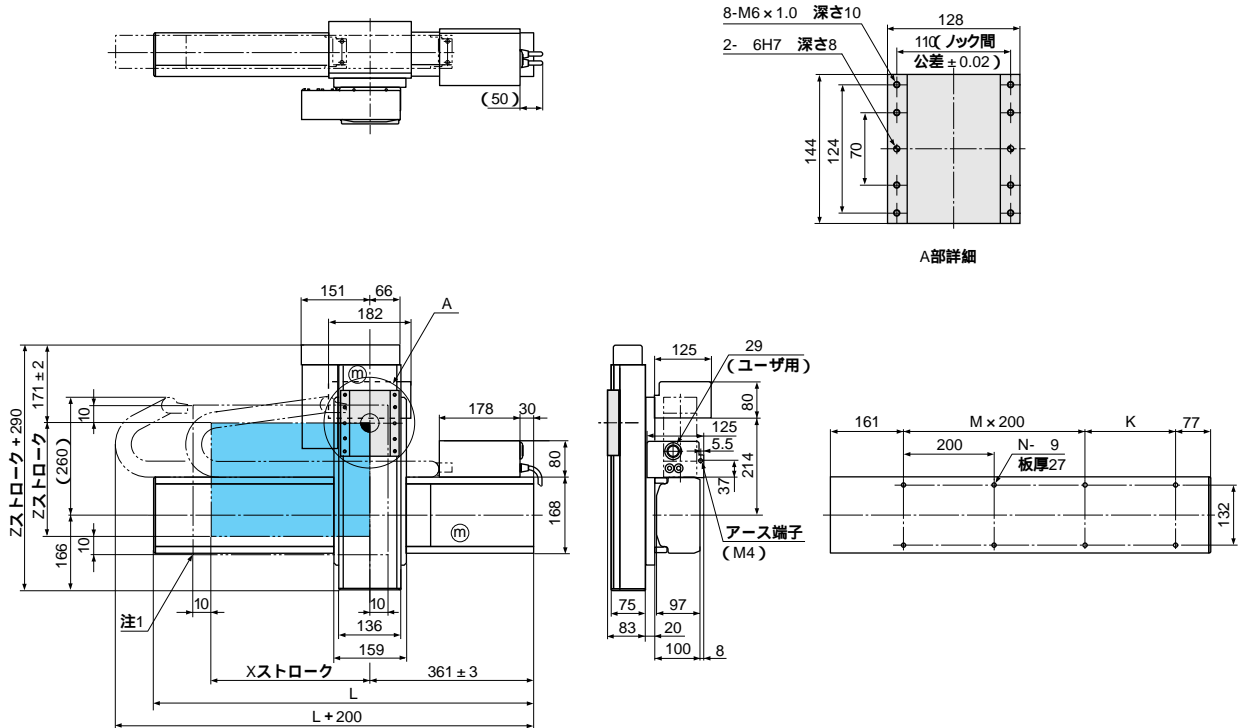
可搬質量表

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
アームタイプ
アームタイプ
自立てケーブル
ケーブルベア

ロボット型式

HXYt - C - F3 - 125 - ZRH - 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 - 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 - 3.5FDドライブ

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
1250mm	500mm/sec、50%	
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 ~ 1250mm	
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軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

ZR軸基本仕様

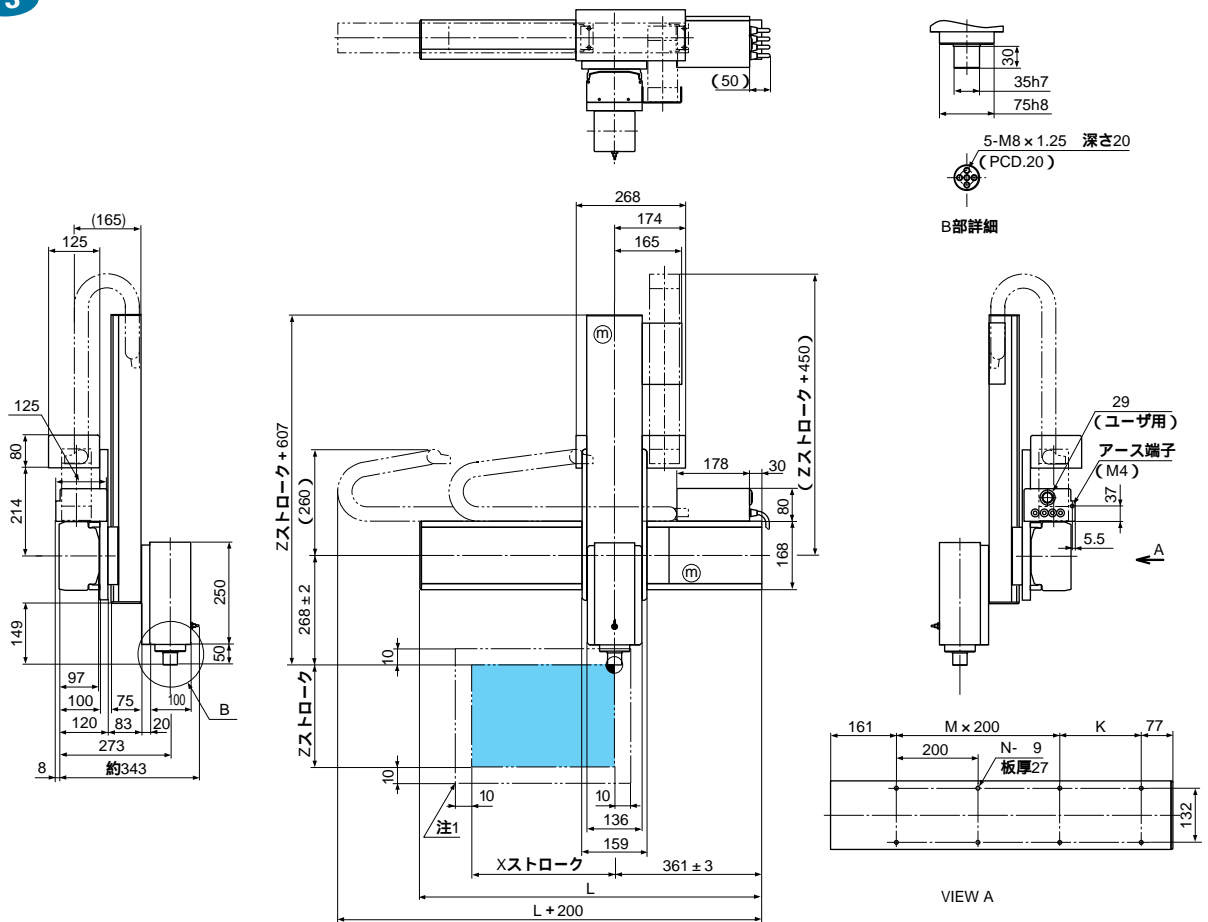
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	R軸	減速機 1/50
	Z軸	250、350、450、550mm
動作範囲	R軸	360deg
	Z軸	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
ケーブル
- ケーブル

ロボット型式

HXYt - C - F3 - 125 - ZRHB - 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 - ZR軸 - Z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 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FDドライブ

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
分解能	1250mm	500mm/sec、50%
	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 ~ 1250mm	
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	

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	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	± 0.02mm	
位置決め精度	± 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	

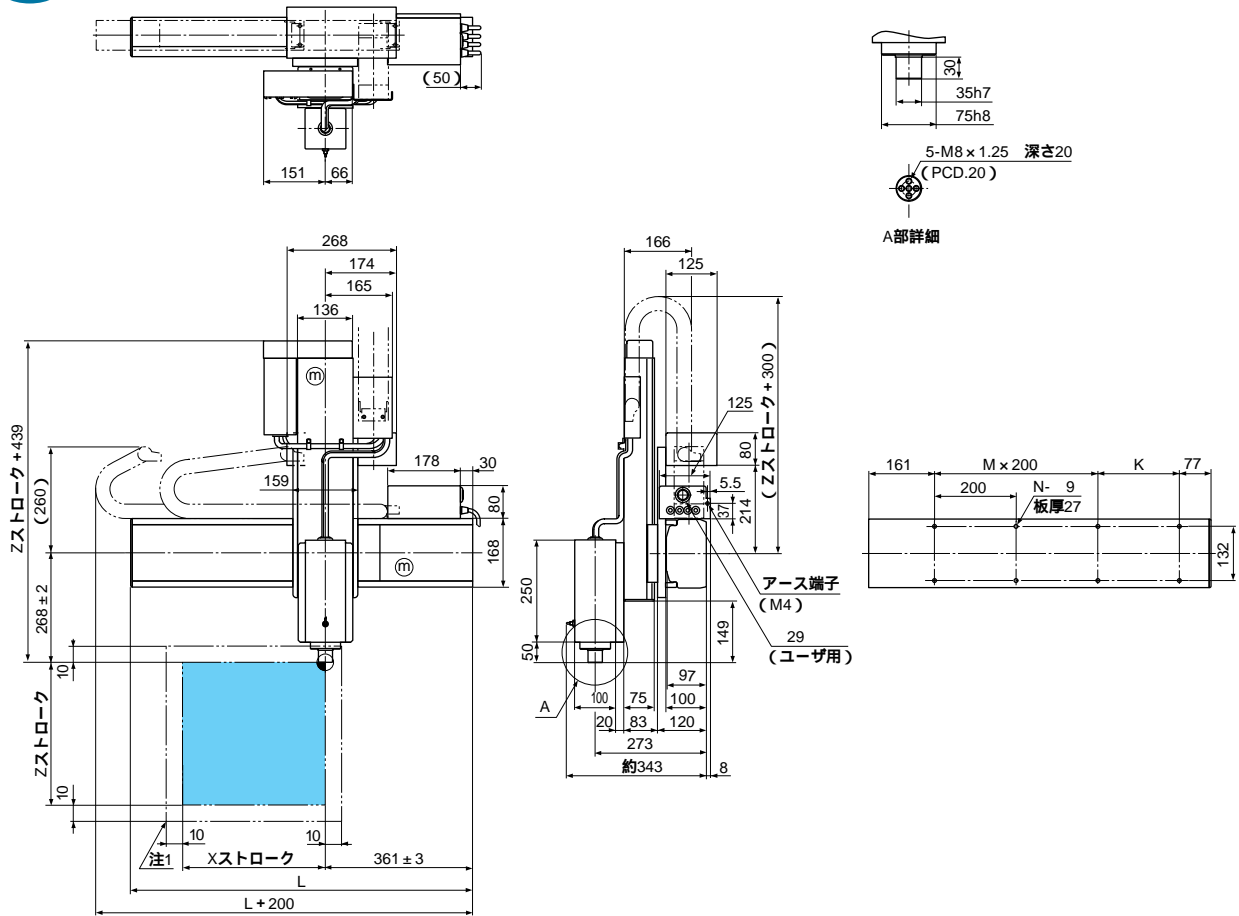
可搬質量表

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRL

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
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

HXYt - C - F3 - 125 - ZRL - 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 - 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 - 3.5FDドライブ

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
分解能	1250mm	500mm/sec、50%
	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 ~ 1250mm	
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	

ZR軸基本仕様

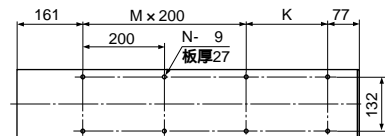
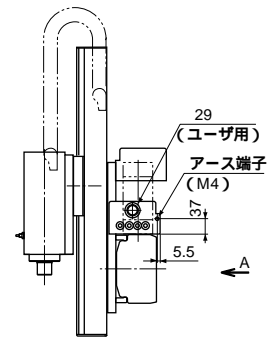
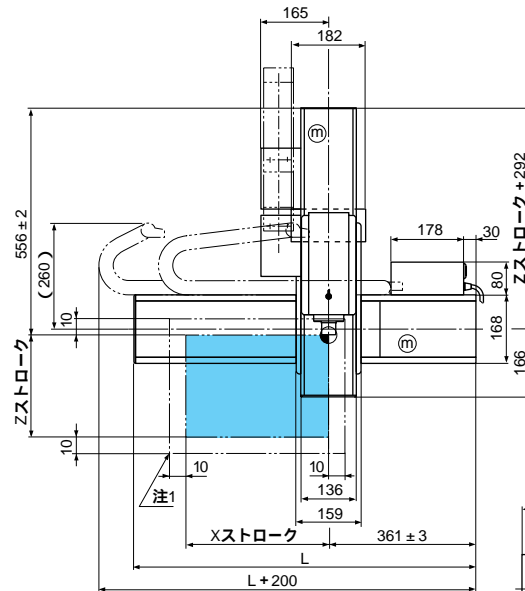
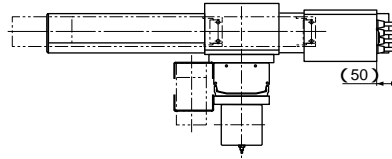
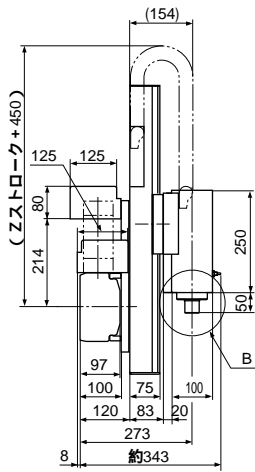
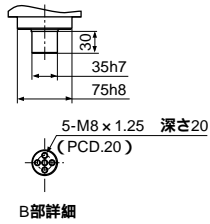
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

F3



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。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - F3 - 125 - ZRLB - 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 - 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 - 3.5FDドライブ

X軸基本仕様

駆動方式	300W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%
	1150mm	600mm/sec、60%
1250mm	500mm/sec、50%	
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 ~ 1250mm	
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	

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	

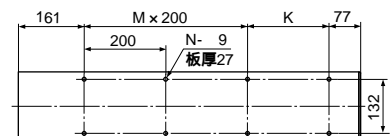
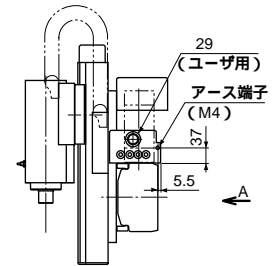
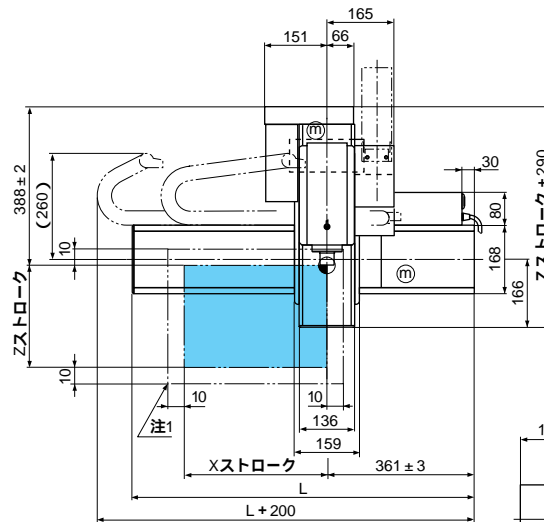
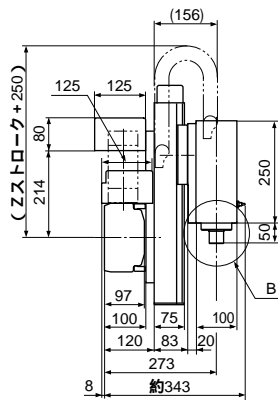
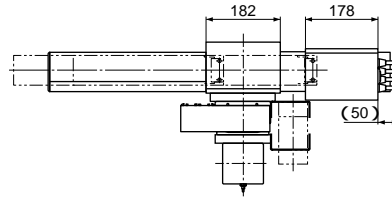
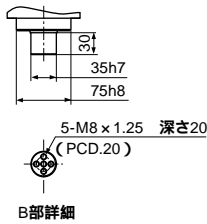
可搬質量表

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。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR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。



VIEW A

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - G1 - 125 - 105 - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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/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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
	X軸	1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

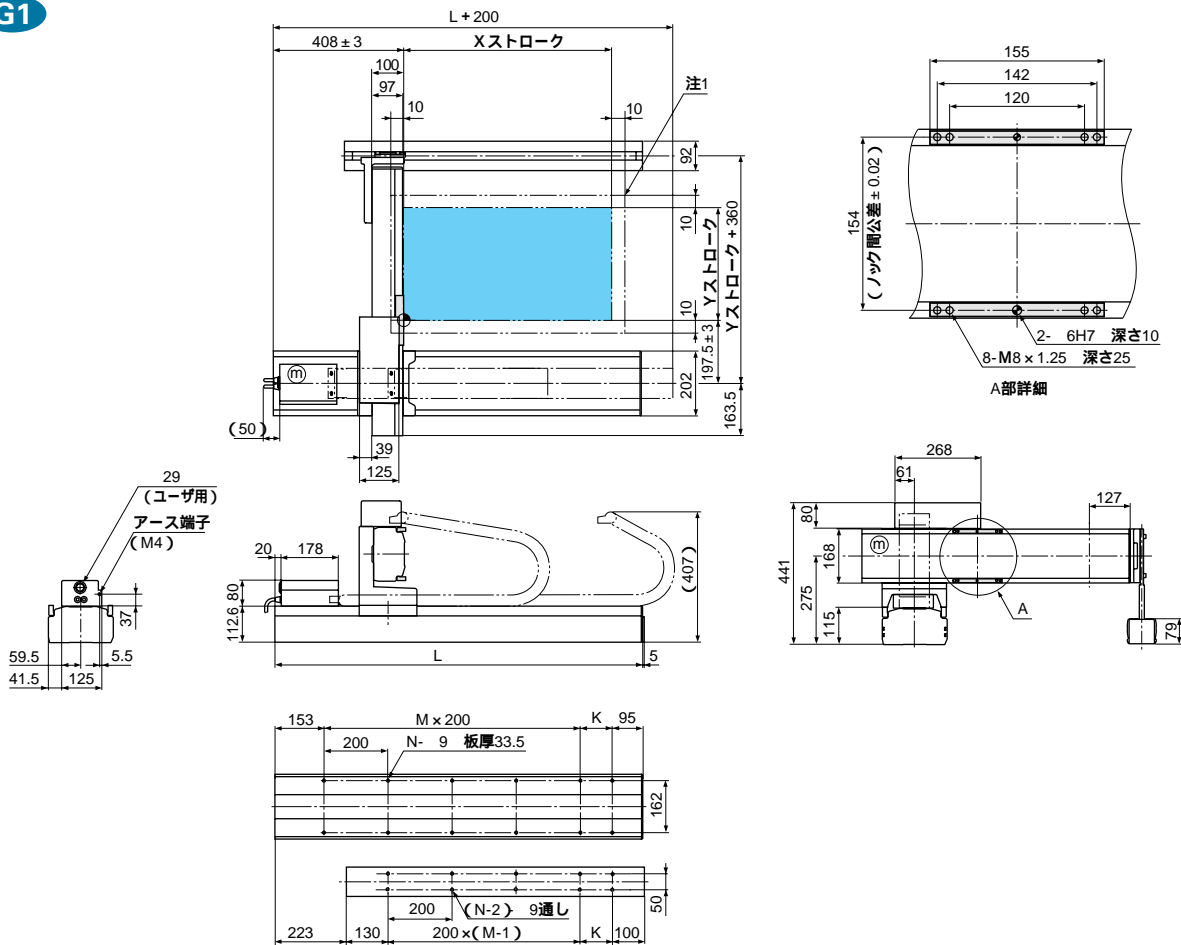
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

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パによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-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
アームタイプ
ボールタイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
タイプ
タイプ
X軸
省スペース
省スペース
Y軸

ロボット型式

HXYt - C - G1 - 125 - 105 - IO - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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ドライバ型式 - 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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
	X軸	1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
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	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

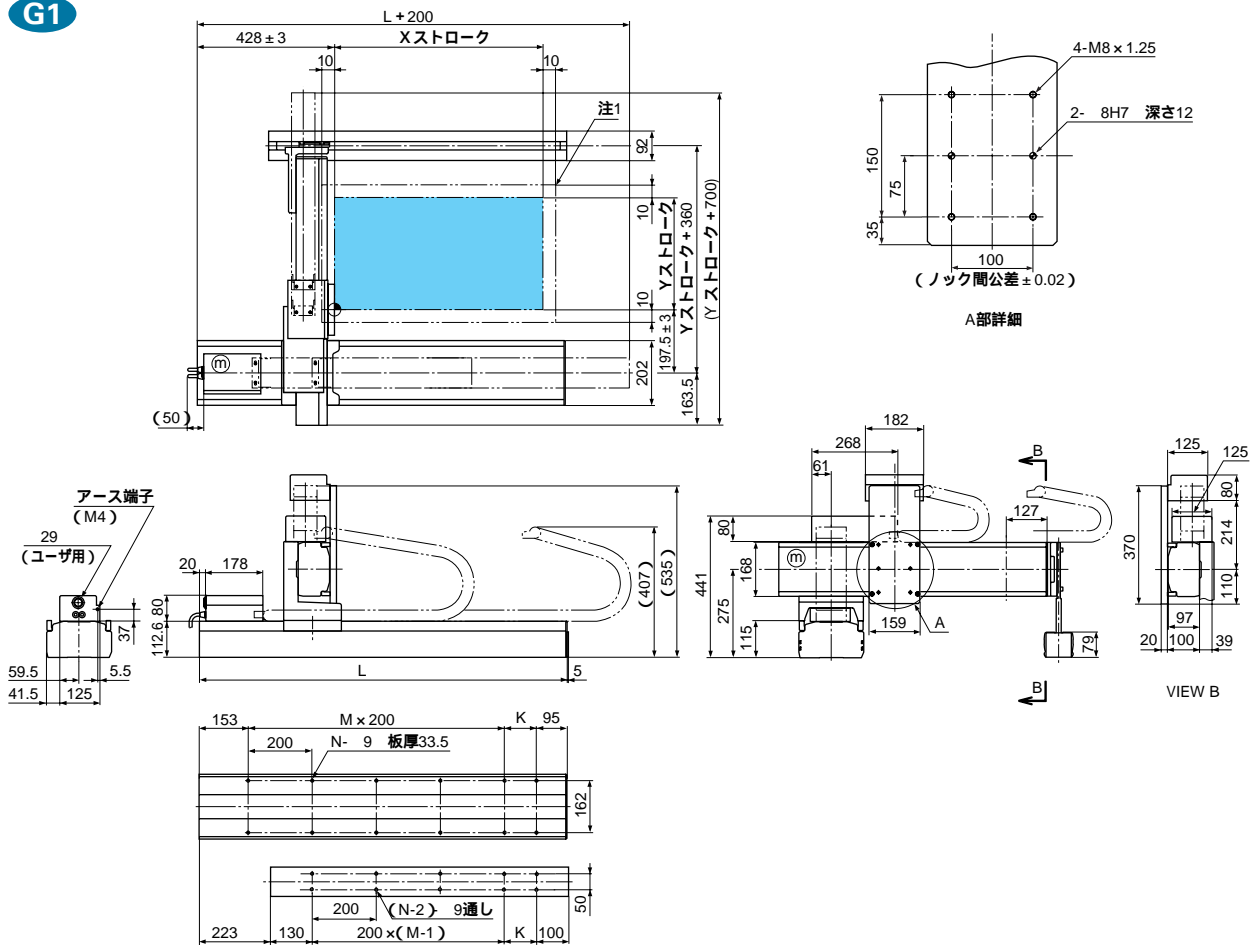
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

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パによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-ZH

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
ポールタイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
タイプ
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

HXYt - C - G1 - 125 - 105 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 5FD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

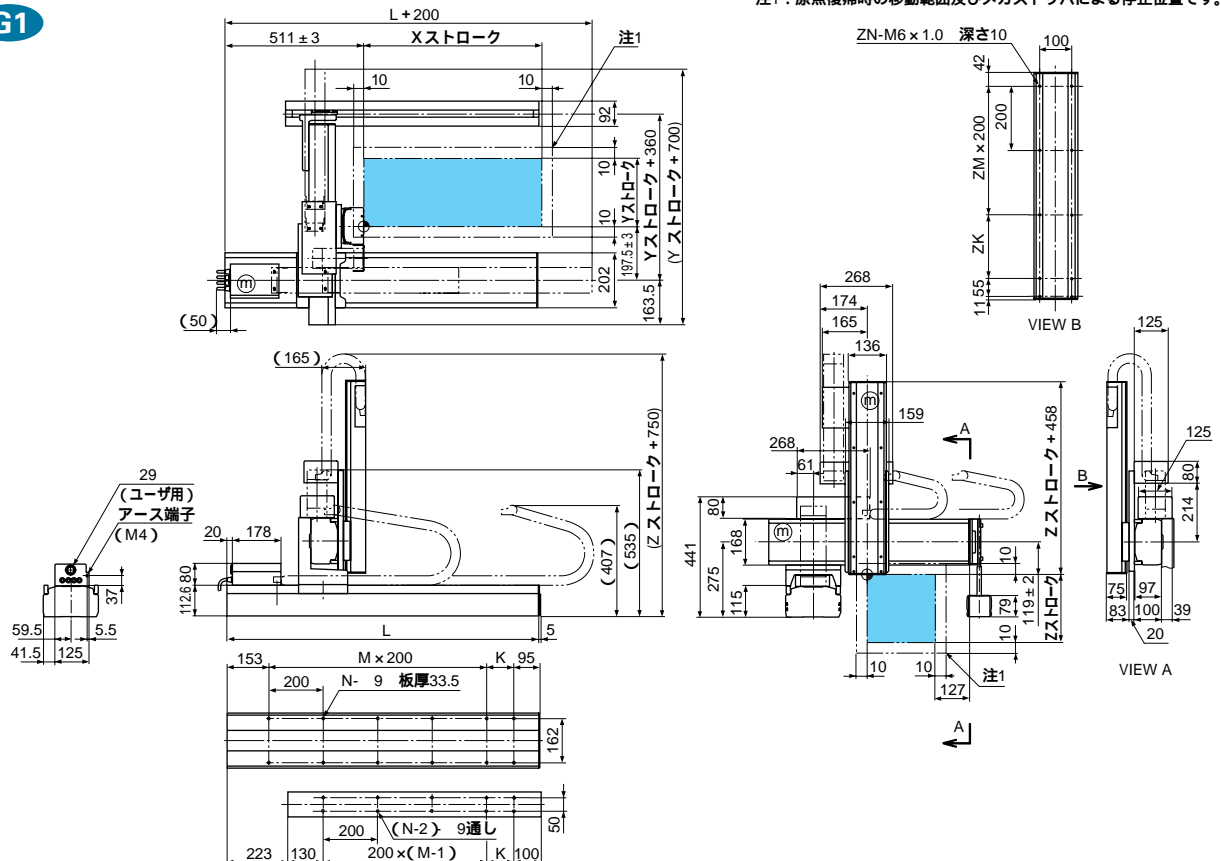
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

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。

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。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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							

HXYt-ZL

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	ダブルアームタイプ	省スペース	省スペース	Y軸
--------	--------	--------	-------------	--------	---------	-------	-----------	-------	-------	----

ロボット型式

HXYt - C - G1 - 125 - 105 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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ドライバ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 35FD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G1

511 ± 3 L+200 Xストローク

10 10 80 10 10 10 10 10 202 197.5 ± 3 Yストローク Yストローク+360 Yストローク+700

注1

アース端子 (M4) (ユーザー用)

29 20 178 37 112.6 80 59.5 41.5 125 5.5 L 5 (407) (535) 441 80 275 168 115 159 61 268 182 136 127 10 10 10 10 10 10 79 109 339 ± 2 Zストローク Zストローク+458

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

A部詳細

20 83 125 75 125 125 214 80 97 100 39

VIEW B

153 M × 200 K 95 N- 9 板厚33.5 182 50 223 130 200 (N-2) 9通し 200 × (M-1) K 100

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

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

ロボット型式

HXYt - C - G1 - 125 - 105 - ZLB - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 SFD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G1

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- ケーブルベア

ロボット型式

HXYt - C - G1 - 125 - 105 - ZRH - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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ドライブ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FD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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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	0.0006mm/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	

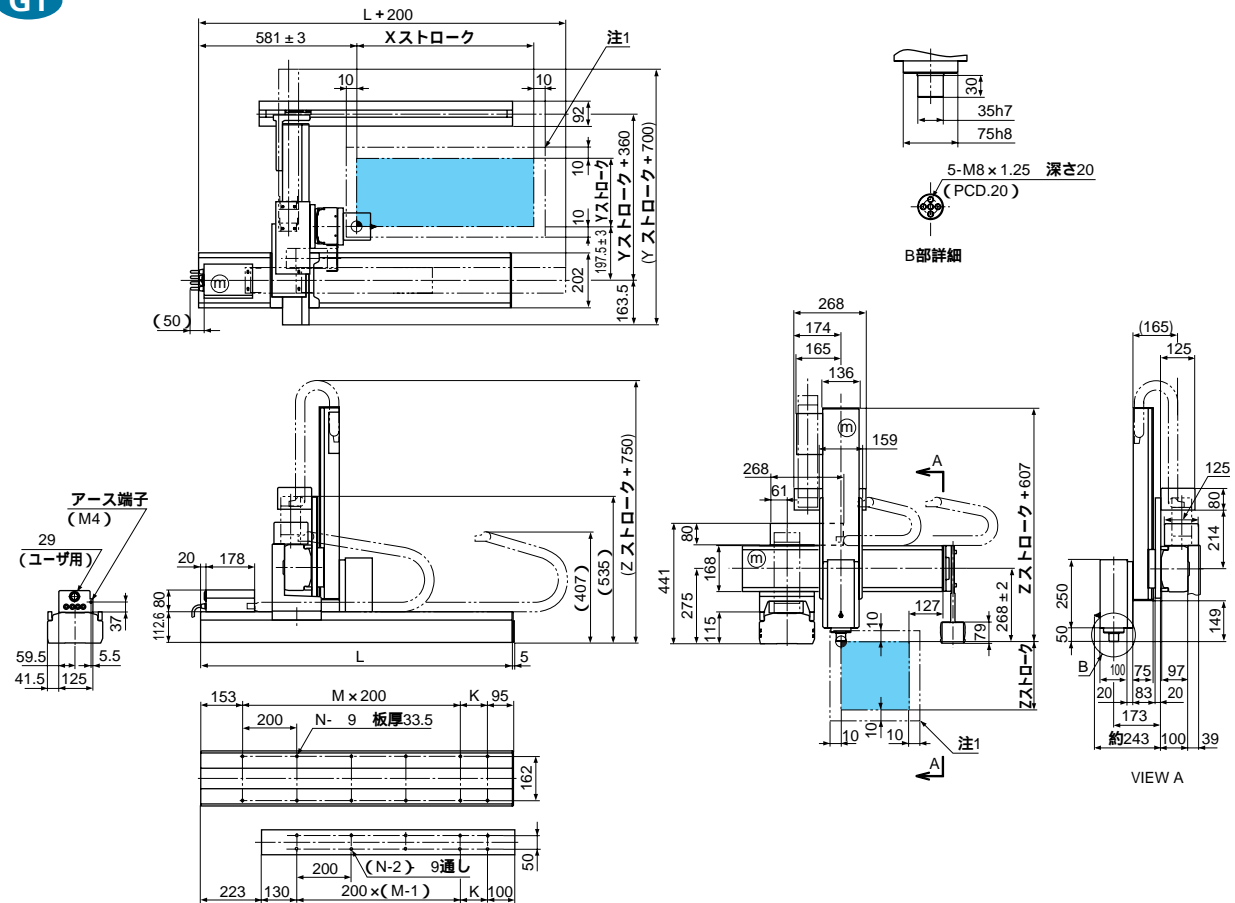
可搬質量表

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。

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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRL

- 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
- XZタイプ
- タイプ
- タイプ
- 省スペース
- X軸
- 省スペース
- Y軸

ロボット型式

HXYt - C - G1 - 125 - 105 - ZRL - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組立 - 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 - 3.5FD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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
繰り返し位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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
繰り返し位置決め精度	Z軸	± 0.02mm
繰り返し位置決め精度	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	

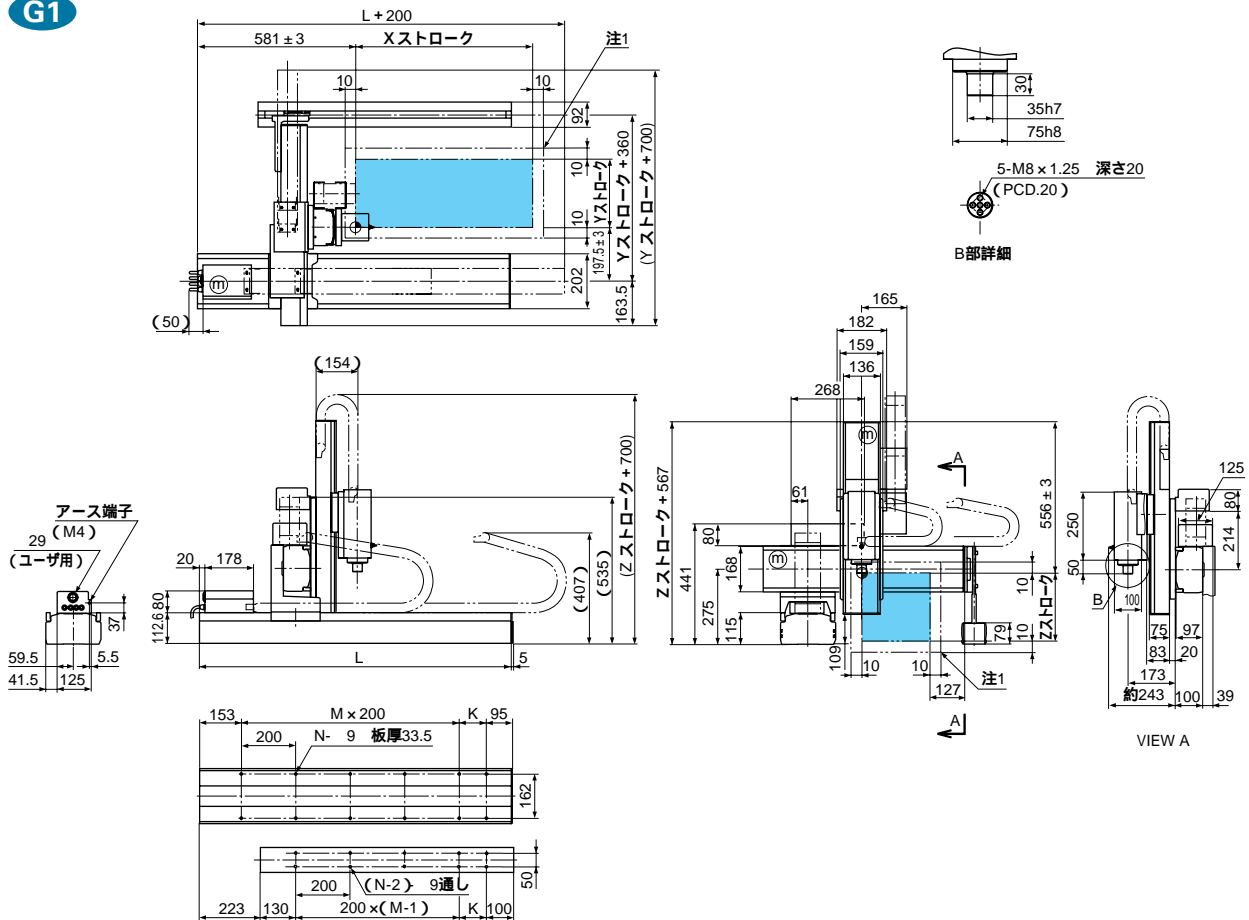
可搬質量表

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。

G1

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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

HXYt - C - G2 - 125 - 105 - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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/ドライブ方式 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

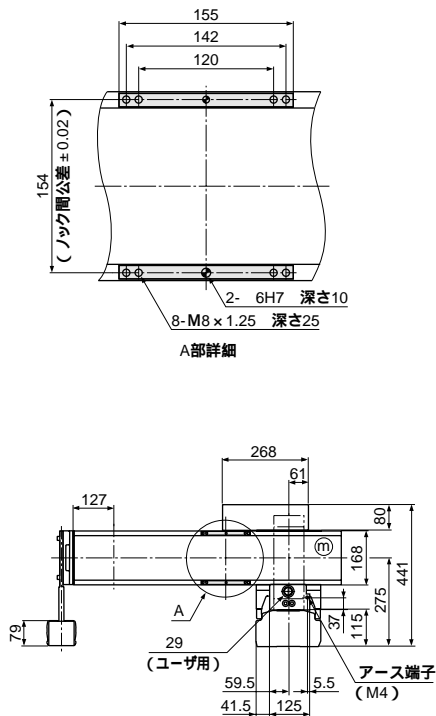
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
	X軸	1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

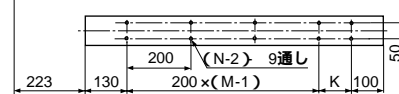
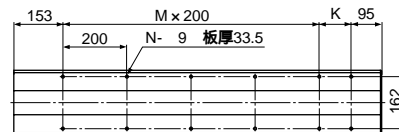
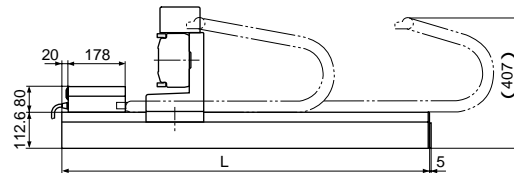
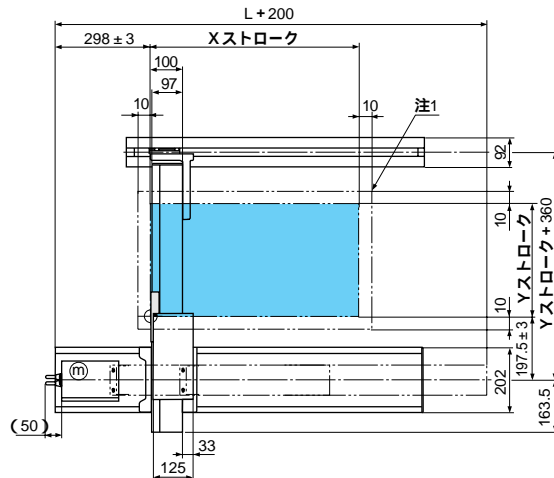
可搬質量表

50kg

G2



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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-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
アームタイプ
ポールタイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
タイプ
X軸
省スペース
省スペース
Y軸

ロボット型式

HXYt - C - G2 - 125 - 105 - IO - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	X軸	1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
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	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G2

A部詳細
(ノック間公差±0.02)

VIEW B

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-ZH

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	ダブルアームタイプ	省スペース	省スペース	Y軸
--------	--------	--------	-------------	--------	---------	-------	-----------	-------	-------	----

ロボット型式

HXYt - C - G2 - 125 - 105 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 SFD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
		1250mm	500mm/sec、50%
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	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G2

ZN-M6 x 1.0 深さ10

VIEW B

VIEW A

アース端子 (M4) 29 (ユーザ用)

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

Yストローク

Zストローク

L + 200

M x 200

N - 9 板厚33.5

K 95

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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							

HXYt-ZL

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	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

HXYt - C - G2 - 125 - 105 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3.5FD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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G2

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

A部詳細

20
125
83
75
125
80
214
97
100
33
Zストローク+458
339±3
Zストローク
127
10
10
182
136
268
61
29 (ユーザ用)
80
166
275
441
159
59.5
41.5
125
5.5
アース端子 (M4)

VIEW B

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

L+200
195±3
Xストローク
10
10
注1
92
10
10
197.5±3
Yストローク+360
10
10
Yストローク+700
163.5
202
(50)

20
178
112.6.80
L
5
(407)
(535)

153
M×200
200
N- 9 板厚33.5
K 95
162

223
130
200
(N-2) 9通し
200×(M-1)
K 100
50

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- ケーブルペア

ロボット型式

HXYt - C - G2 - 125 - 105 - ZLB - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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ドライブ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FD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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G2

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

A部詳細

VIEW B
125
80
214
97
100
33
20
83
Zストローク+290
Zストローク+171±3
109
79
10
151
66
182
268
61
29 (ユーザ用)
80
168
275
441
112.6.80
10
136
159
59.5
5.5
41.5
125
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+200
Xストローク
195±3
10
10
注1
92
10
10
Yストローク+360
Yストローク+360
Yストローク+700
202
197.5±3
163.5
(50)
20
178
L
5
(407)
(535)

M×200
153
200
N- 9 板厚33.5
K 95
182
223
130
200 (N-2) 9通し
200×(M-1)
K 100
50

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRH

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
ポールタイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
タイプ
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

HXYt - C - G2 - 125 - 105 - ZRH - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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ドライバ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3 5FD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

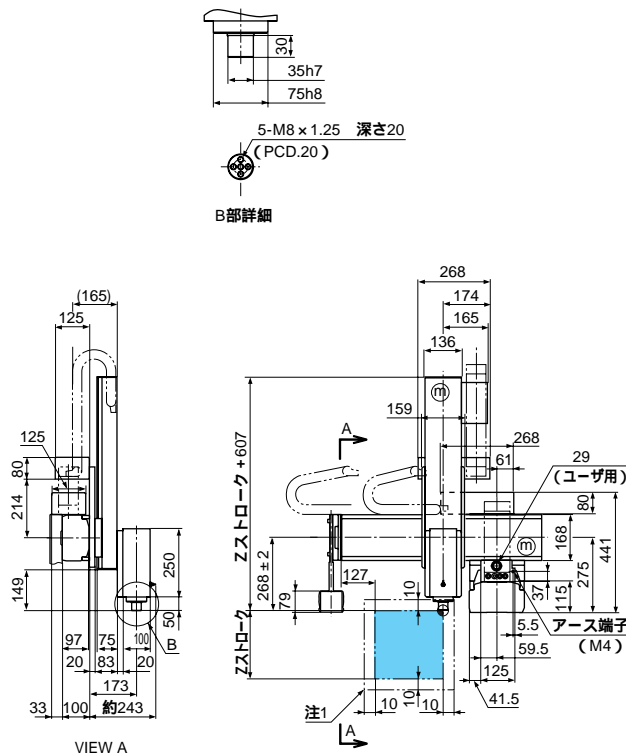
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

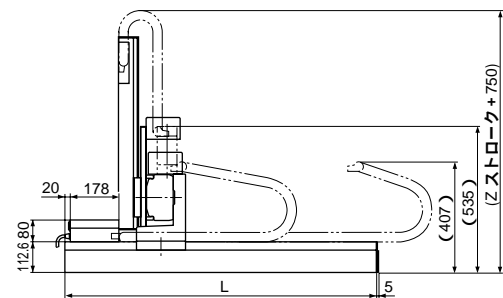
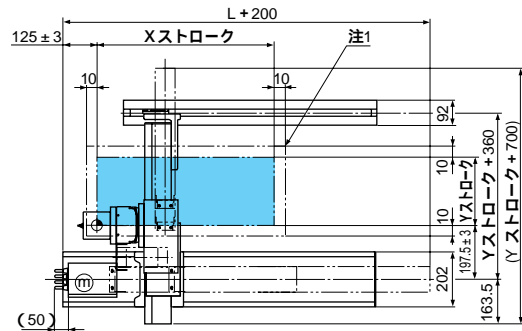
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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。

G2



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRL

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	ポールタイプ	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	省スペース	Y軸
--------	--------	--------	--------	-------------	--------	---------	-------	-----------	-------	-------	----

ロボット型式

HXYt - C - G2 - 125 - 105 - ZRL - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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ドライブ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3 SFD 下ドライブ

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・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	1150mm	600mm/sec、60%
	Y軸	1250mm	500mm/sec、50%
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	± 0.02mm	
繰り返し位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

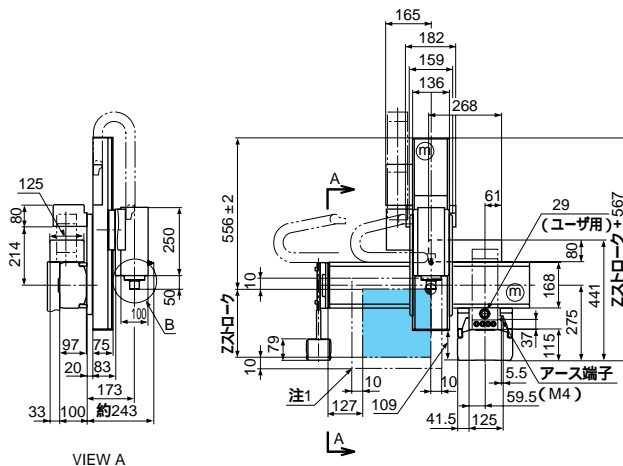
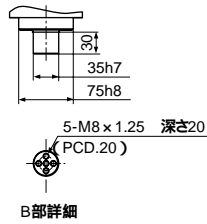
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	± 0.02mm
繰り返し位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

可搬質量表

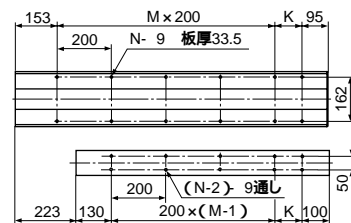
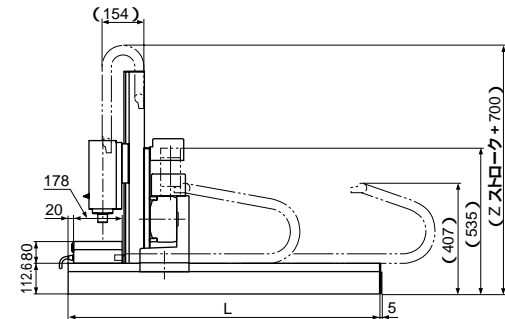
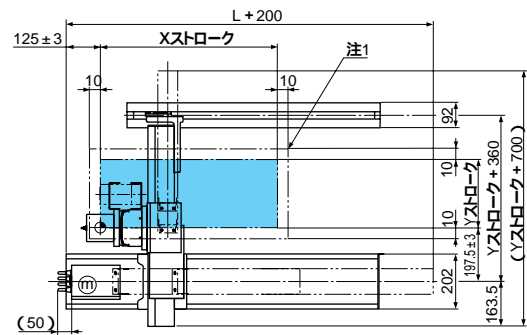
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

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。

G2



注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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

HXYt - C - G3 - 125 - 105 - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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ドライブ方式 - 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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
	X軸	1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰返し位置決め精度	X軸	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

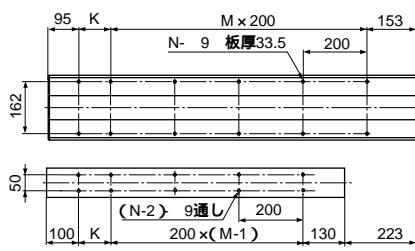
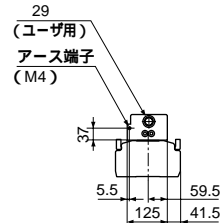
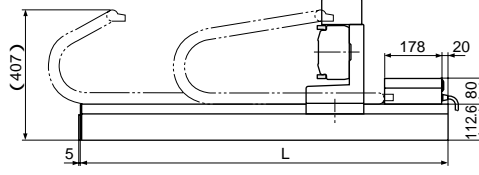
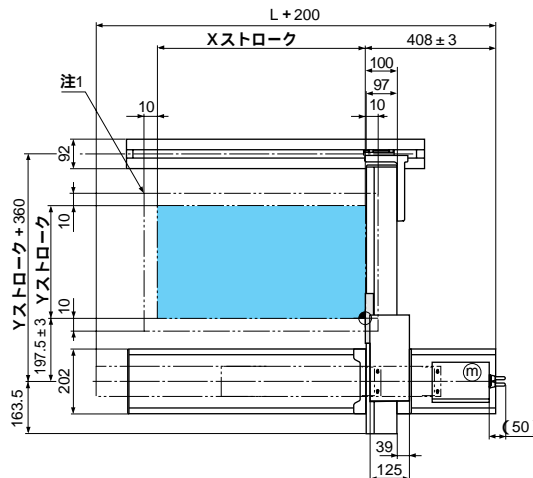
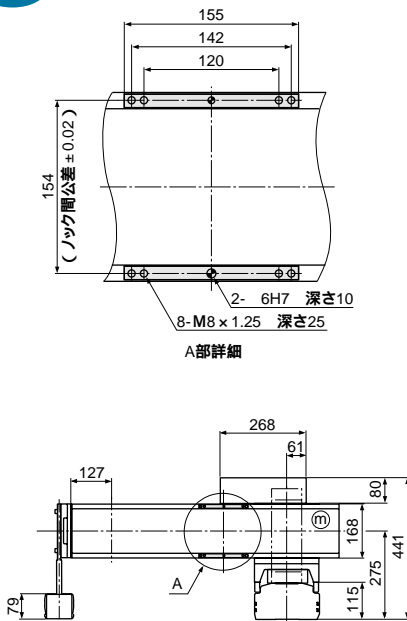
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

可搬質量表

50kg

G3

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-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
ポールタイプ
ガントリー
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

HXYt - C - G3 - 125 - 105 - IO - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組立 - 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 - 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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
	X軸	1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
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	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

A部詳細

4-M8 x 1.25
2- 8H7 深さ12
150
75
35
100
(ノック間公差 ± 0.02)

B部

125 125
80
214
110
97
100
20
39
79
182
268
6
127
166
80
441
159
115
275
5
(535)
(407)
178
20
112
80
L

C部

アース端子 (M4)
29 (ユーザ用)
37
5.5
125
59.5
41.5

寸法表

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-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
- ケーブルペラ

ロボット型式

HXYt - C - G3 - 125 - 105 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 5FD 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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

ZN-M6 x 1.0 深さ10

100

42

ZM x 200

200

ZK

115.5

VIEW B

125

125

80

214

97

75

39

100

83

20

VIEW A

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

L + 200

Xストローク

511 ± 3

10

10

92

10

10

202

(Yストローク + 700)

Yストローク + 360

163.5

197.5 ± 3

Yストローク

20

(50)

(165)

(Zストローク + 750)

(535)

(407)

178

20

112 ± 0.80

5

L

95

K

M x 200

153

N - 9 板厚33.5

200

29 (ユーザ用) アース端子 (M4)

37

5.5

59.5

125

41.5

162

50

(N-2) 9通し

200

100

K

200 x (M-1)

130

223

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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							

HXYt-ZL

- 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
- ダブルアームタイプ
- 省スペース
- 省スペース
- Y軸

ロボット型式

HXYt - C - G3 - 125 - 105 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 SFD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

A部詳細

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

VIEW B

アース端子 (M4) 29 (ユーザ用) 125 41.5 37 5.5 59.5

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- ムービング
- ポールタイプ
- ガントリ
- XZタイプ
- タイプ
- タイプ
- 省スペース
- 省スペース
- Y軸

ロボット型式

HXYt - C - G3 - 125 - 105 - ZLB - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3.5FD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・Y軸	ストローク	最高速度
		~850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

A部詳細

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

VIEW B

アース端子 (M4) 29 (ユーザ用)

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- ケーブルペア

ロボット型式

HXYt - C - G3 - 125 - 105 - ZRH - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組立 - 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 - 3 SFD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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	0.0006mm/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	

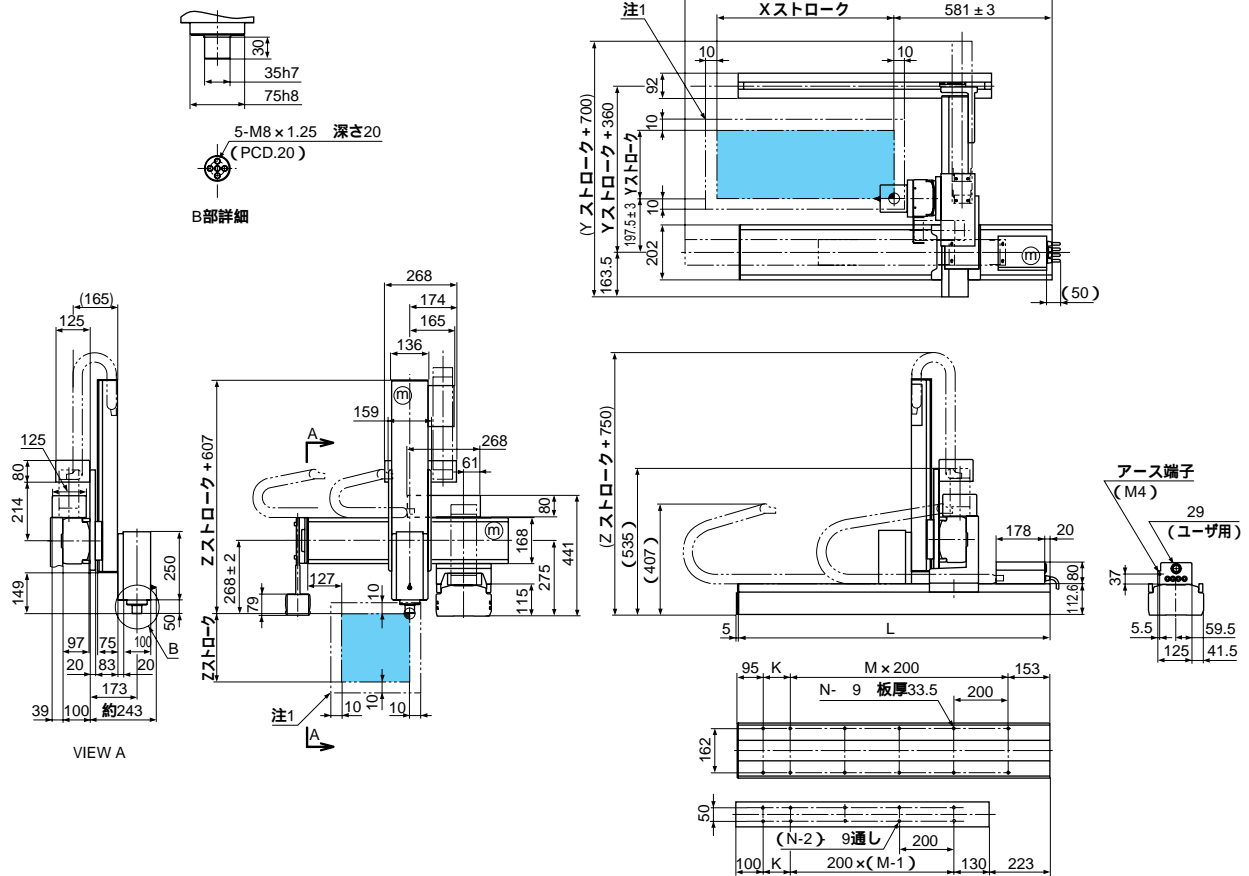
可搬質量表

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パによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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

HXYt - C - G4 - 125 - 105 - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組立 - 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 - 軸数ドライバ型式 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

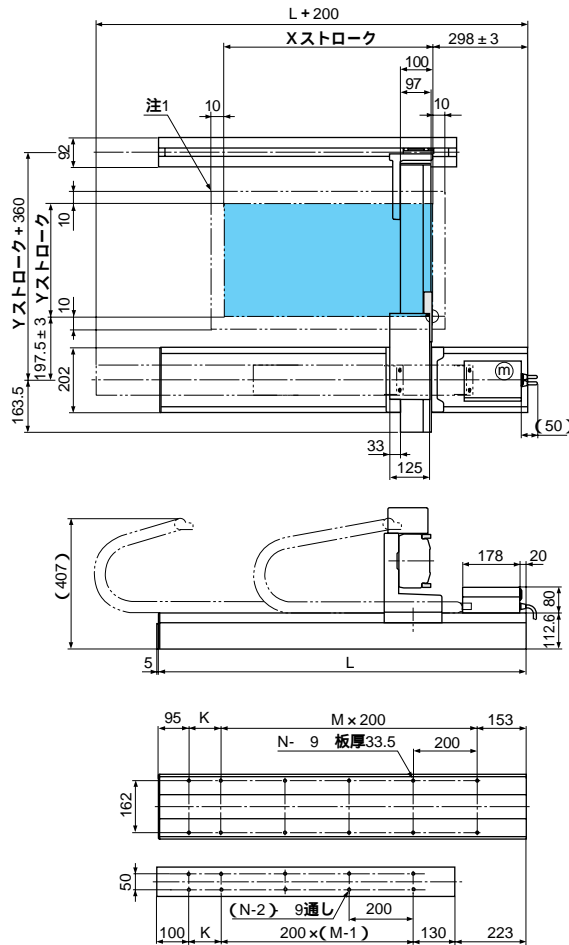
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰返し位置決め精度	X軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

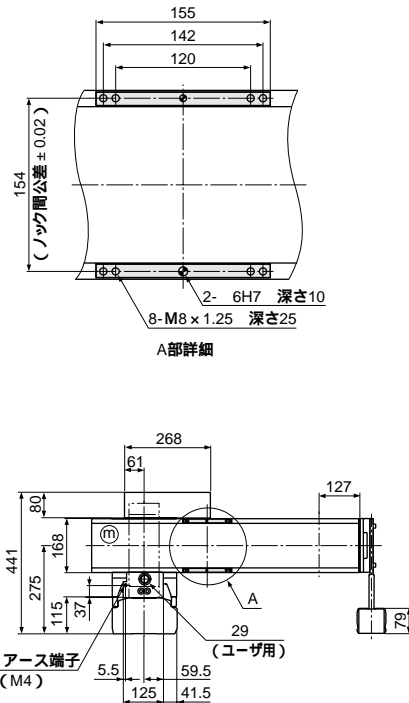
可搬質量表

50kg

G4



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-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
- 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

HXYt - C - G4 - 125 - 105 - IO - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組立 - 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ドライバ型式 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

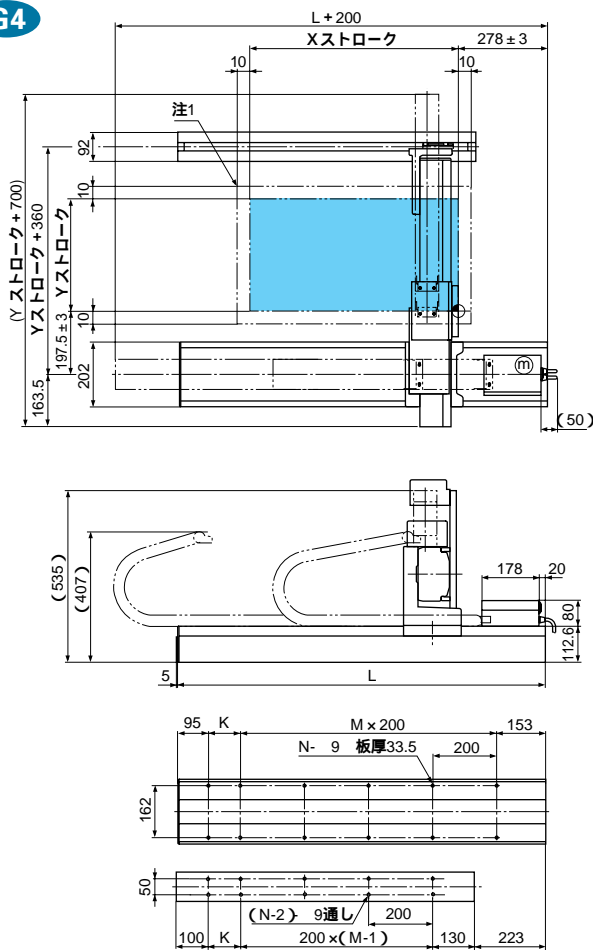
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm	
	Y軸	300W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸・Y軸	ストローク	最高速度
		~850mm	1000mm/sec
	950mm	850mm/sec、85%	
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
減速機構	Y軸	±0.02mm	
動作範囲	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

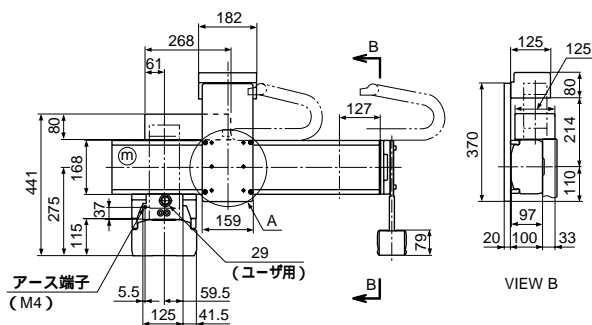
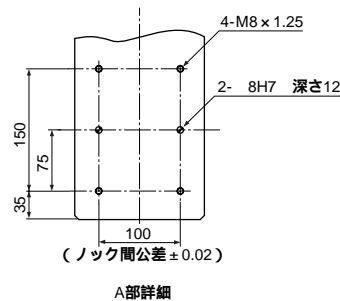
可搬質量表

50kg

G4



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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-ZH

- 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
- 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
- 省スペース
- Y軸

ロボット型式

HXYt - C - G4 - 125 - 105 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3.5FD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・Y軸	ストローク	最高速度
		~850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G4

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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							

HXYt-ZL

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
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
省スペース

ロボット型式

HXYt - C - G4 - 125 - 105 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 5FD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G4

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

A部詳細

8-M6×1.0 深さ10
2- 6H7 深さ8
11(ノック間 公差±0.02)

VIEW B

アース端子 (M4)

HXYt-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
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

HXYt - C - G4 - 125 - 105 - ZLB - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3.5FD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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

G4

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

A部詳細

VIEW B

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-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
- ケーブルベア

ロボット型式

HXYt - C - G4 - 125 - 105 - ZRH - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRH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 - 3.5FD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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

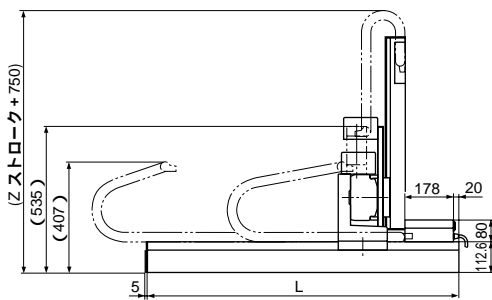
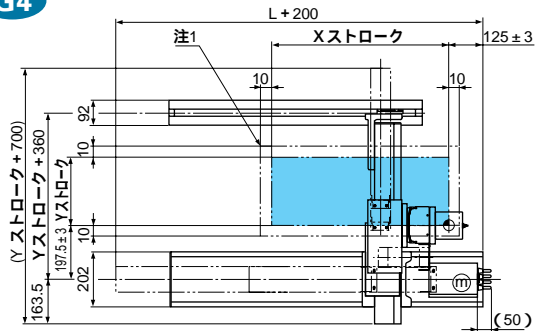
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	± 0.02mm
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

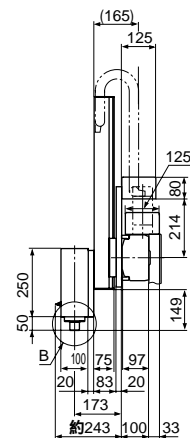
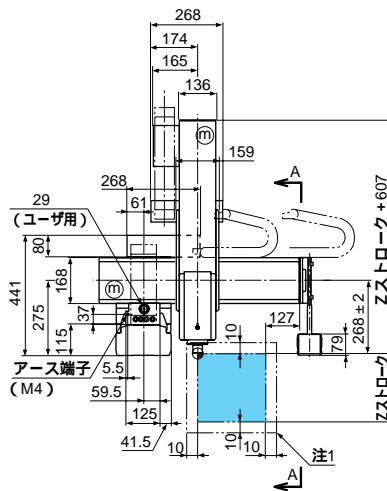
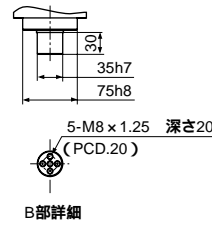
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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。

G4



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



VIEW A

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							

HXYt-ZRL

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
タイプ
タイプ
省スペース
省スペース
Y軸
省スペース

ロボット型式

HXYt - C - G4 - 125 - 105 - ZRL - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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/ドライバ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3 SFD 下ドライブ

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・Y軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
	1050mm	700mm/sec、70%	
X軸	1150mm	600mm/sec、60%	
	1250mm	500mm/sec、50%	
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	± 0.02mm	
	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

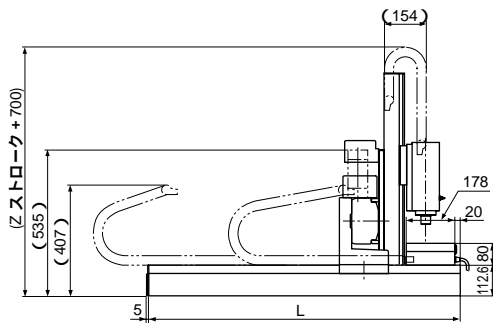
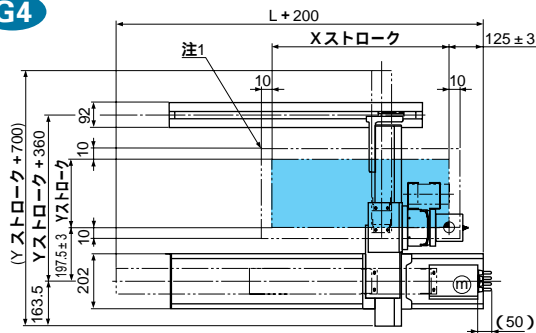
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	± 0.02mm
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

可搬質量表

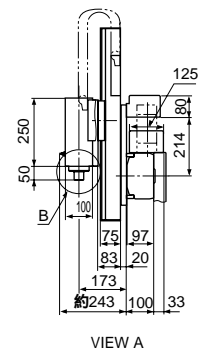
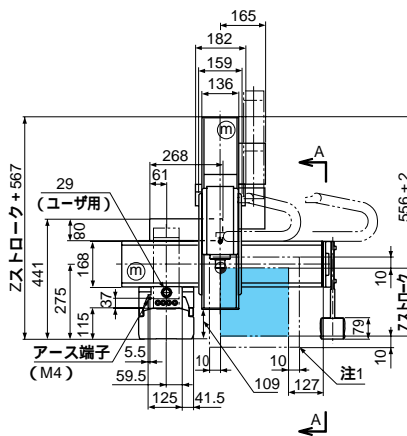
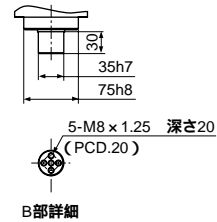
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

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。

G4



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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

HXYt - C - M1 - 125 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - R - 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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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。

M1

343±3 Xストローク
78
10
10 注1
30.5
20
10
10
Yストローク+(157.5±3)
Yストローク+518.5
202
40
97
29 (ユーザ用) アース端子 (M4)
59.5
41.5
125
37
20
178
112.6
80
33
265
100.55
125
L
(407)
153 M×200 N-9 板厚33.5 K 95 162

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。

(78)
63
120 (ノック間) 公差±0.02
133
4-M8 x 1.25
2- 6H7 深さ8
VIEW A

MAX 1100
275
168
115
268
61
A

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

HXYt-ZH

- Y軸
省スペース
- X軸
省スペース
- 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

HXYt - C - M1 - 125 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

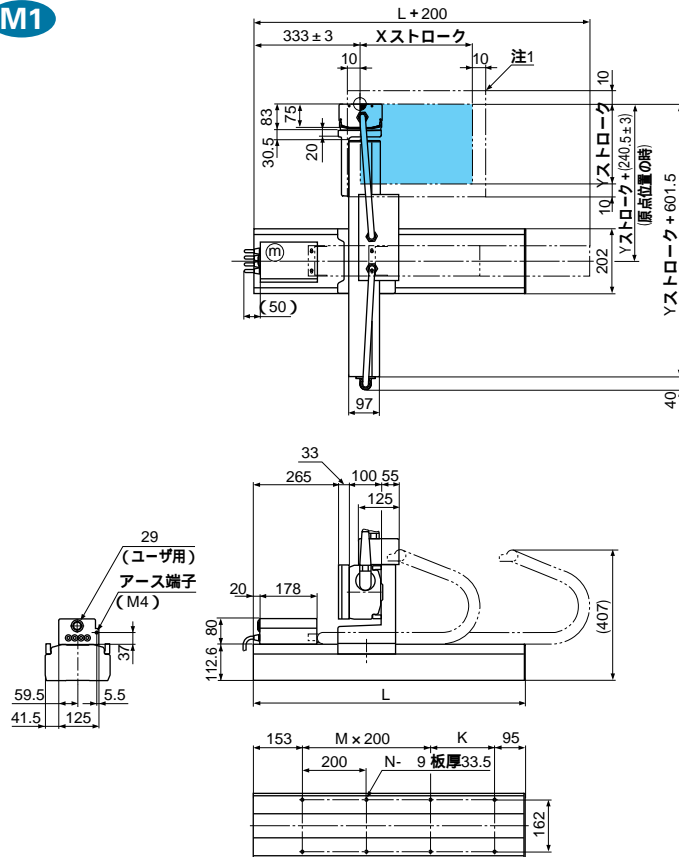
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

可搬質量表

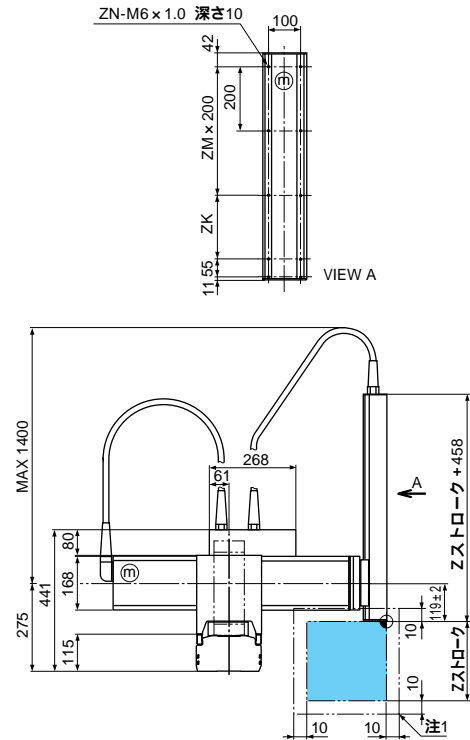
Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg	

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。

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。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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							

HXYt-ZRH

Y軸 省スペース
X軸 省スペース
ケーブルアーム
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
自立ケーブル
ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - C - M1 - 125 - 65 - ZRH - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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	0.0006mm/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	

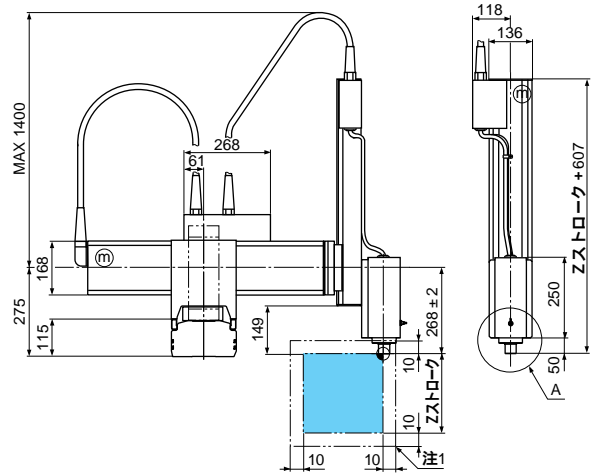
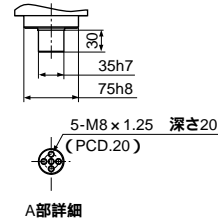
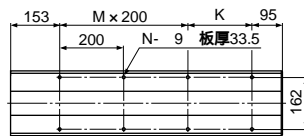
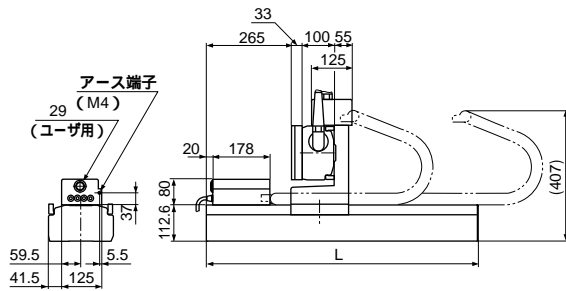
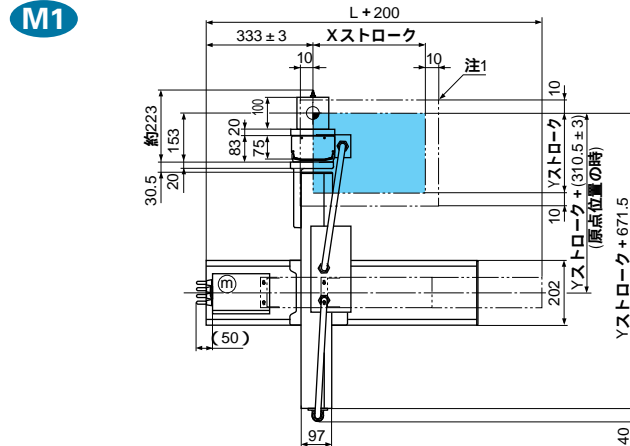
可搬質量表

		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。

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。

M1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - M3 - 125 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - 外部アーム給合せ - 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

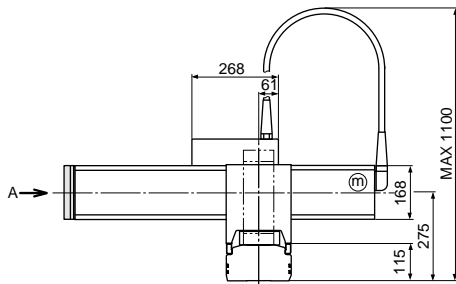
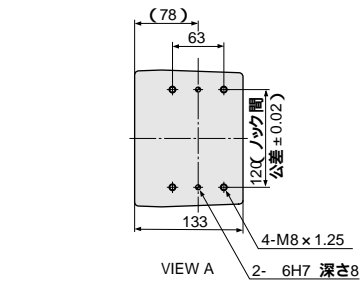
XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V, 3000rpm	
	Y軸	300W/200V, 3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec, 85%
		1050mm	700mm/sec, 70%
		1150mm	600mm/sec, 60%
		1250mm	500mm/sec, 50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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		

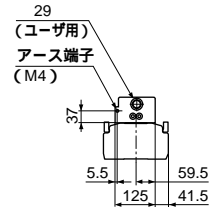
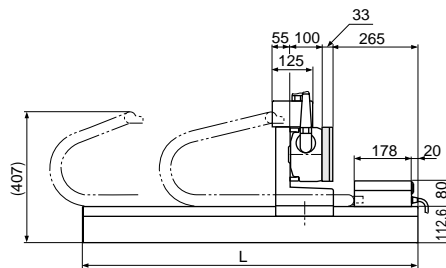
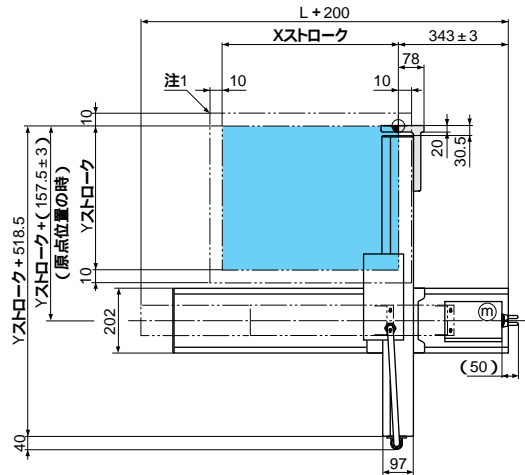
可搬質量表

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

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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						

ロボット型式

HXYt - C - M3 - 125 - 65 - ZH - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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。

M3

ZN-M6 x 1.0 深さ10

100

42

200

ZM x 200

ZK

1155

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。

L + 200

Xストローク 333 ± 3

注1

10

10

7.5

83

30.5

20

Yストローク + 601.5

Yストローク + (240.5 ± 3)

(原点位置の時)

10

10

202

40

97

(50)

33

55

100

125

265

178

20

12.6

80

29 (ユーザ用) アース端子 (M4)

37

5.5

59.5

125

41.5

95

K

M x 200

153

N- 9 板厚33.5

200

162

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	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							

HXYt-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
タイプ
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - C - M3 - 125 - 65 - ZRH - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%	
	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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

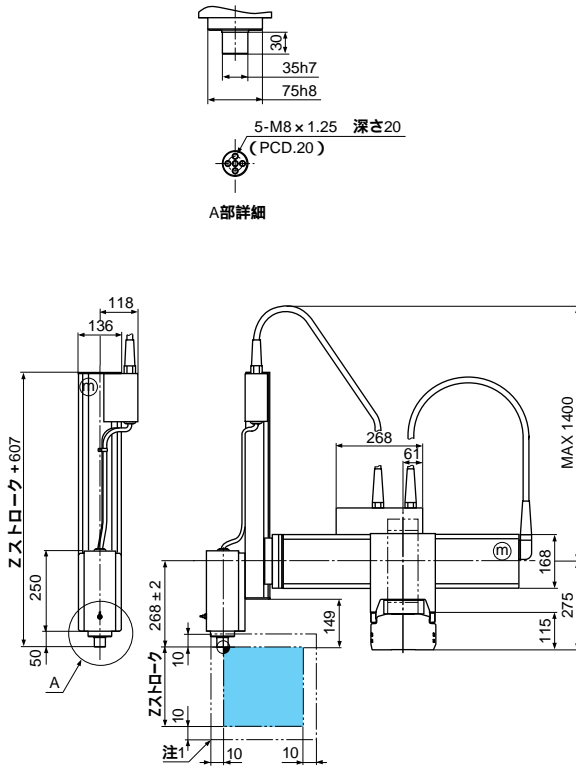
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

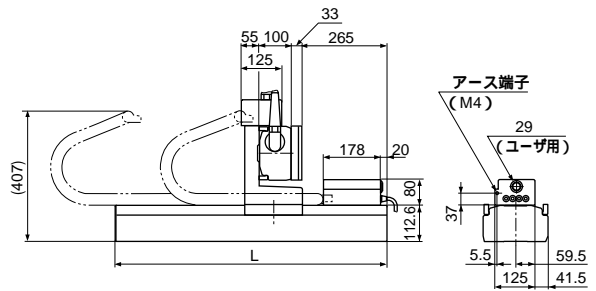
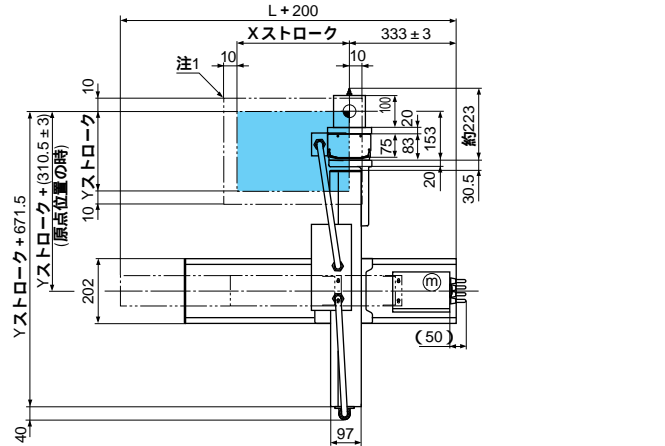
		Z軸ストローク			
		250mm	350mm	450mm	550mm
Y軸 ストローク	250mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	350mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	450mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	550mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	650mm	11kg	10kg	9kg	8kg

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



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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							

ロボット型式

HXYt - C - P2 - 125 - 105 - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組立 - 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 - 軸駆動ドライバ型式 - 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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
	1250mm	500mm/sec、50%	
	Y軸	500mm/sec ¹	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0012mm/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	研磨ポールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ポールネジリード 10mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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

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。
1:Y軸が50mmストローク以上の場合、Y軸の最高速度は425mm/sec以下、1050mm以上の場合は350mm/sec以下。

P2

リック間公差±0.02

2-8H7 深さ10

4-M8x1.25 深さ31

202

29 (ユーザ用)

115

59.5

125

202

37

5.5(M4)

アース端子

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

Xストローク

Yストローク + 498

Yストローク

注1

263±3

10

10

10

10

112.6

80

180

L

L+200

407

153

200

N-9

板厚33.5

K

95

162

80

361

125

65.5

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		

HXYt-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
- 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
- ケーブルペア

ロボット型式

HXYt - C - P2 - 125 - 85 - ZPHBL - 250 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 SFD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	ストローク 最高速度
		~850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
	Y軸	500mm/sec ¹
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0012mm/pulse
繰返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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

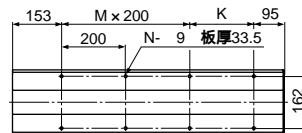
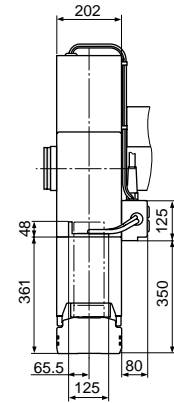
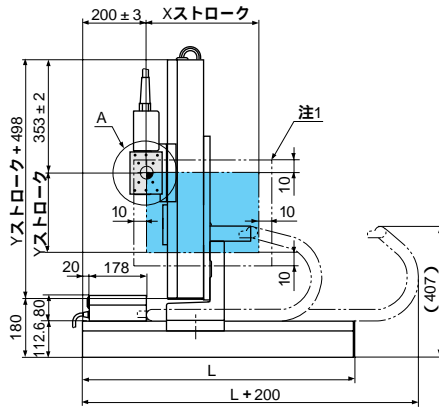
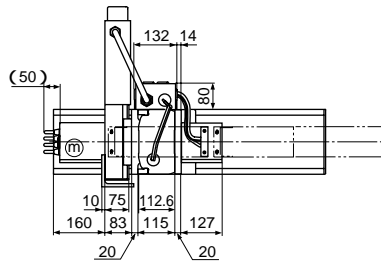
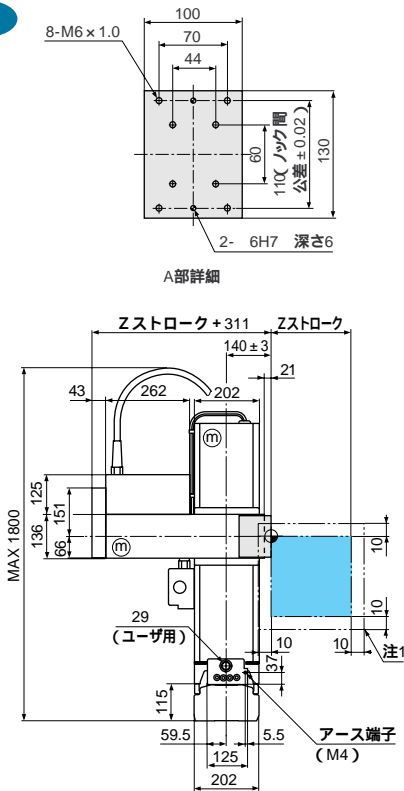
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	250、350、450、550、650mm
ユニット質量	ZPHBL650 17kg
最大可搬質量	15kg

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。
 1: Y軸が950mmストローク以上の場合、Y軸の最高速度は425mm/sec以下、1050mm以上の場合には350mm/sec以下。

P2



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
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パによる停止位置です。

HXYt-ZPHBR

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

ロボット型式

HXYt - C - P2 - 125 - 85 - ZPHBR - 250 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 5FD 下ドライブ

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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
	Y軸	500mm/sec ¹
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0012mm/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	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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	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	ZPHBR650 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。
 1: Y軸が50mmストローク以上の場合、Y軸の最高速度は425mm/sec以下、1050mm以上の場合には350mm/sec以下。

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
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。

HXYt-ZPHL

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	ポールタイプ	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

HXYt - C - P2 - 125 - 85 - ZPHL - 250 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 5FD 下ドライブ

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	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
	Y軸	500mm/sec ¹	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0012mm/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	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm	
	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	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	ZPHL650 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。
1: Y軸が50mmストローク以上の場合、Y軸の最高速度は425mm/sec以下、1050mm以上の場合には350mm/sec以下。

P2

8-M6 x 1.0

100

70

44

60

130

110 ノック間

公差 ± 0.02

2- 6H7 深さ6

A部詳細

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
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。

HXYt-ZPHR

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

ロボット型式

HXYt - C - P2 - 125 - 85 - ZPHR - 250 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組合せ - 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 - 拡張IO - 3 SFD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	ストローク 最高速度
		~ 850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
	Y軸	500mm/sec ¹
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0012mm/pulse
繰返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	X軸	250 ~ 1250mm
	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	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/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 20mm
動作範囲	250、350、450、550、650mm
ユニット質量	ZPHR650 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。
1:Y軸が950mmストローク以上の場合、Y軸の最高速度は425mm/sec以下、1050mm以上の場合は350mm/sec以下。

P2

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。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
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。