

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
- アームタイプ
アームタイプ
- アームタイプ
自立ケーブル
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - A1 - 35 - 35 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

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

可搬質量表

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

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

A1

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
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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 - S - A2 - 85 - 65 - 3L - DRCH-1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム適合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

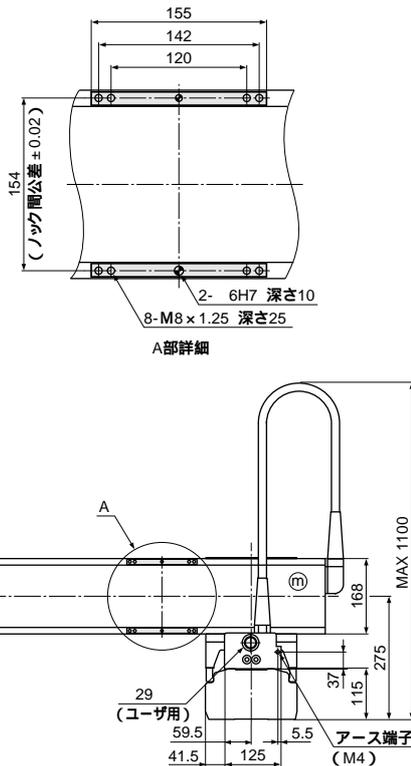
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

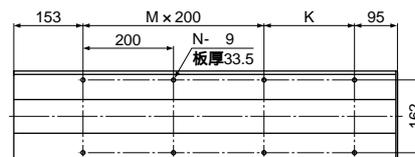
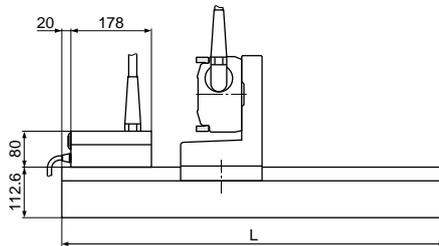
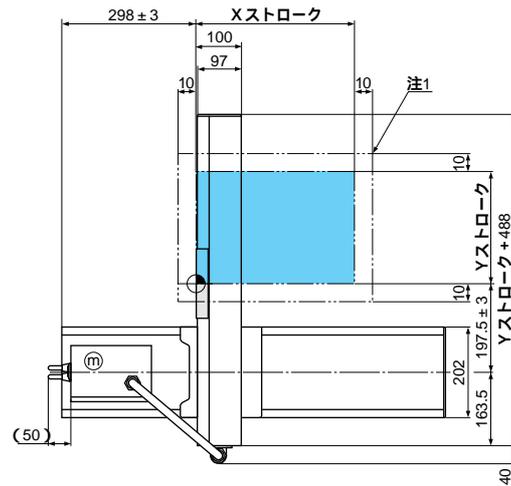
可搬質量表

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

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
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- 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 - S - A2 - 35 - 35 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	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。

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。

	250	350	450	550	650	750	850
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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 - S - A2 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

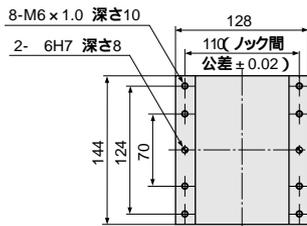
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZL550 17kg
最大可搬質量	20kg

可搬質量表

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

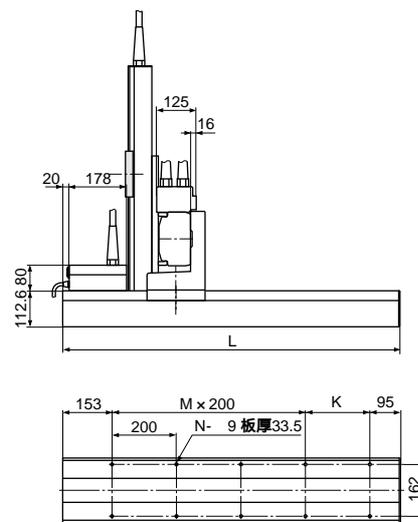
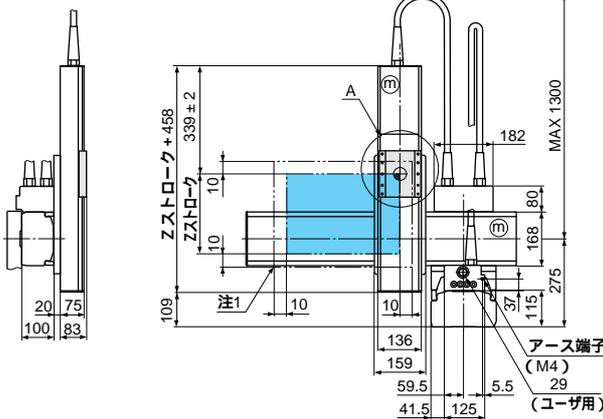
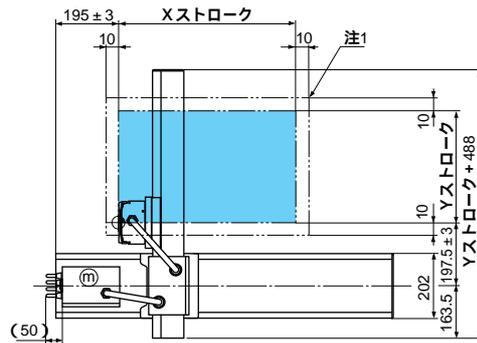
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

A2



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
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - A2 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

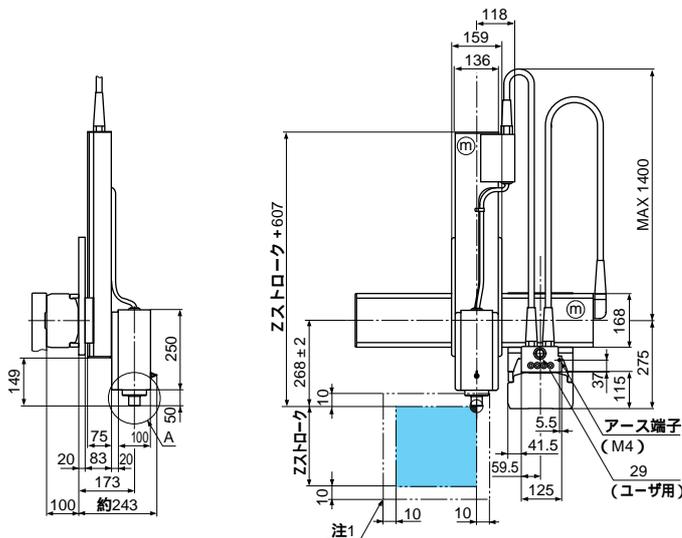
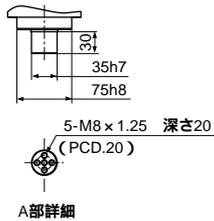
ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	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	

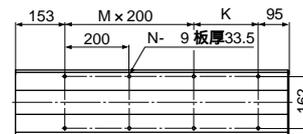
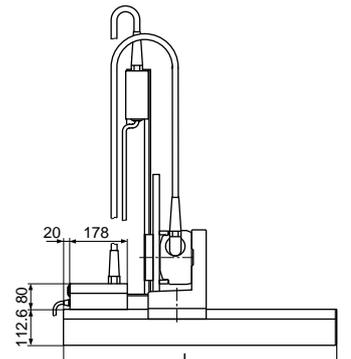
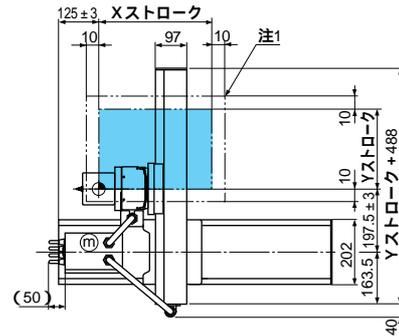
可搬質量表

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

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

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
- 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
- ケーブル

ロボット型式

HXYt - S - A2 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	± 0.02mm
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

ZR軸基本仕様

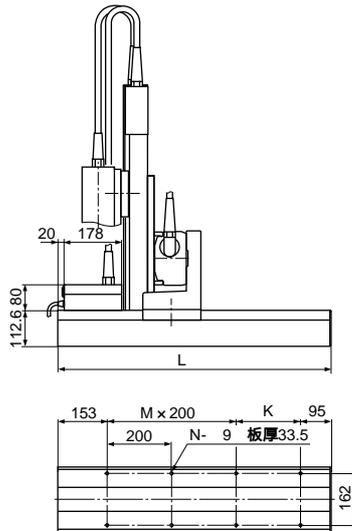
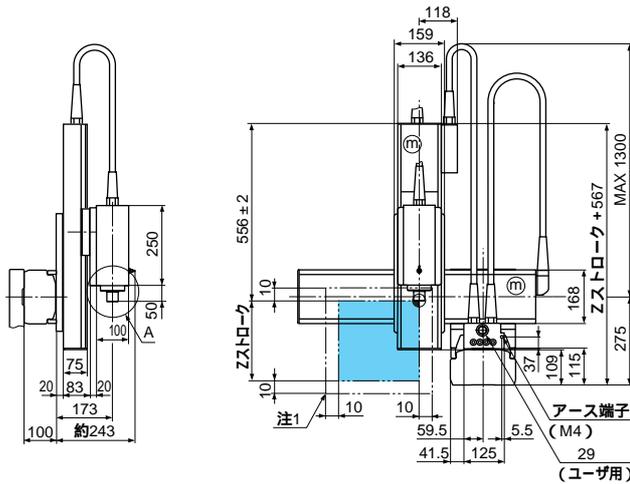
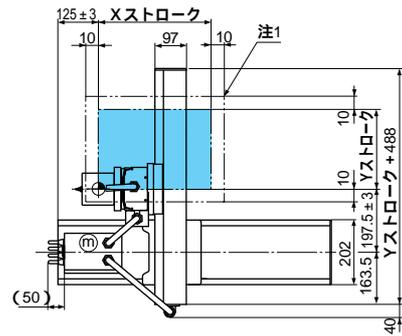
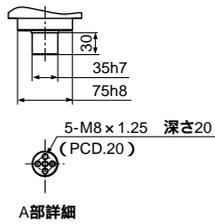
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	± 0.02mm
位置決め精度	R軸	± 30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

可搬質量表

Y軸 下口 寸	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	

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - A3 - 85 - 65 - 3L - DRCH-1515 - R - 200

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

XY軸基本仕様

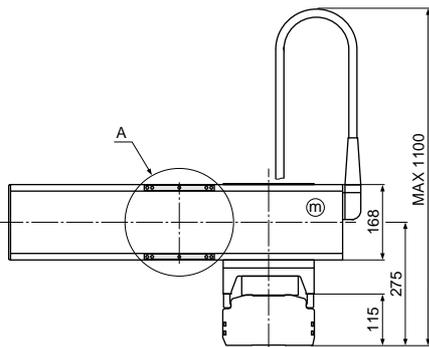
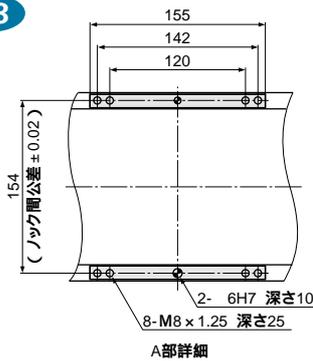
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

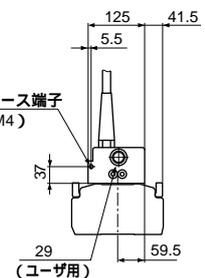
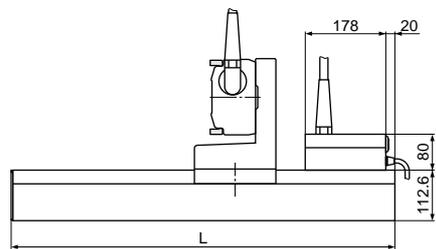
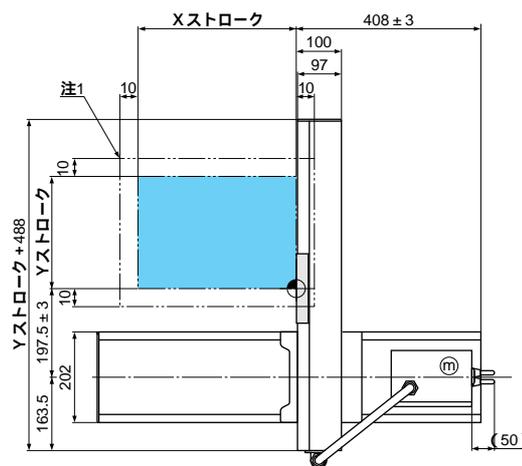
可搬質量表

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

A3



注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	250	350	450	550	650		

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
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
省スペース
Y軸
省スペース

ロボット型式

HXYt - S - A3 - 35 - 35 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

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

可搬質量表

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

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

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
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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 - S - A3 - 35 - 35 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時に指定ください。

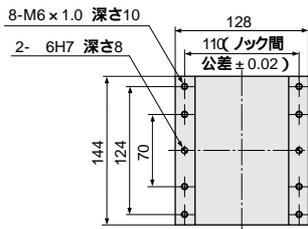
Z軸基本仕様

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

可搬質量表

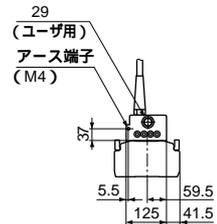
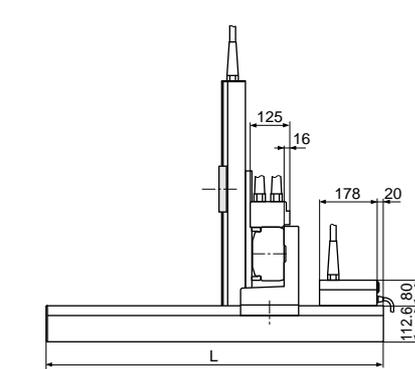
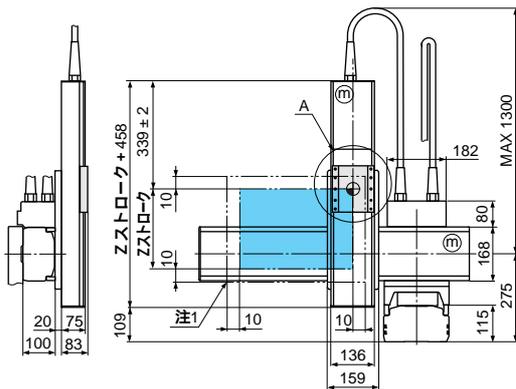
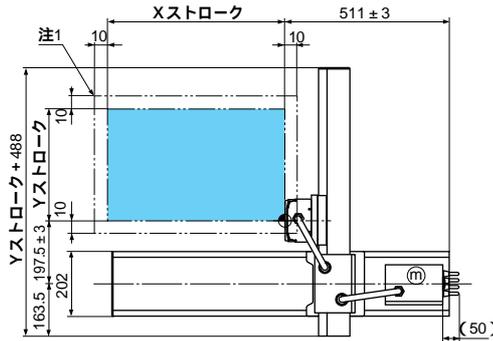
Y軸ストローク	Z軸ストローク			
	250mm	350mm	450mm	550mm
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg

A3



A部詳細

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
タイプ
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - A3 - 35 - 35 - ZRH - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

ZR軸基本仕様

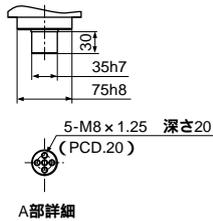
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

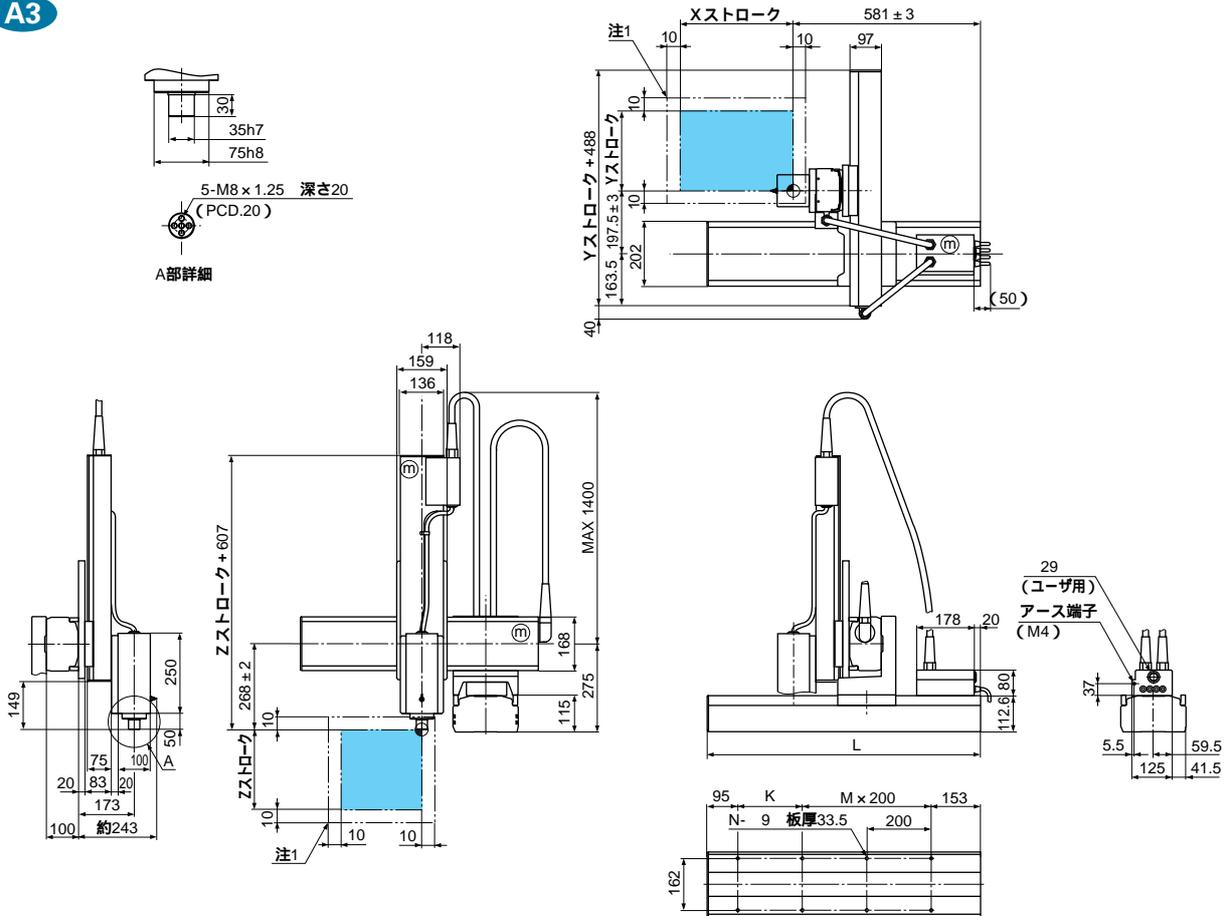
Y軸 下口寸	Z軸ストローク				
		250mm	350mm	450mm	550mm
	250mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	350mm	11kg	10kg	9kg	8kg
450mm	11kg	10kg	9kg	8kg	

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

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
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 - S - A3 - 35 - 35 - ZRL - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

ZR軸基本仕様

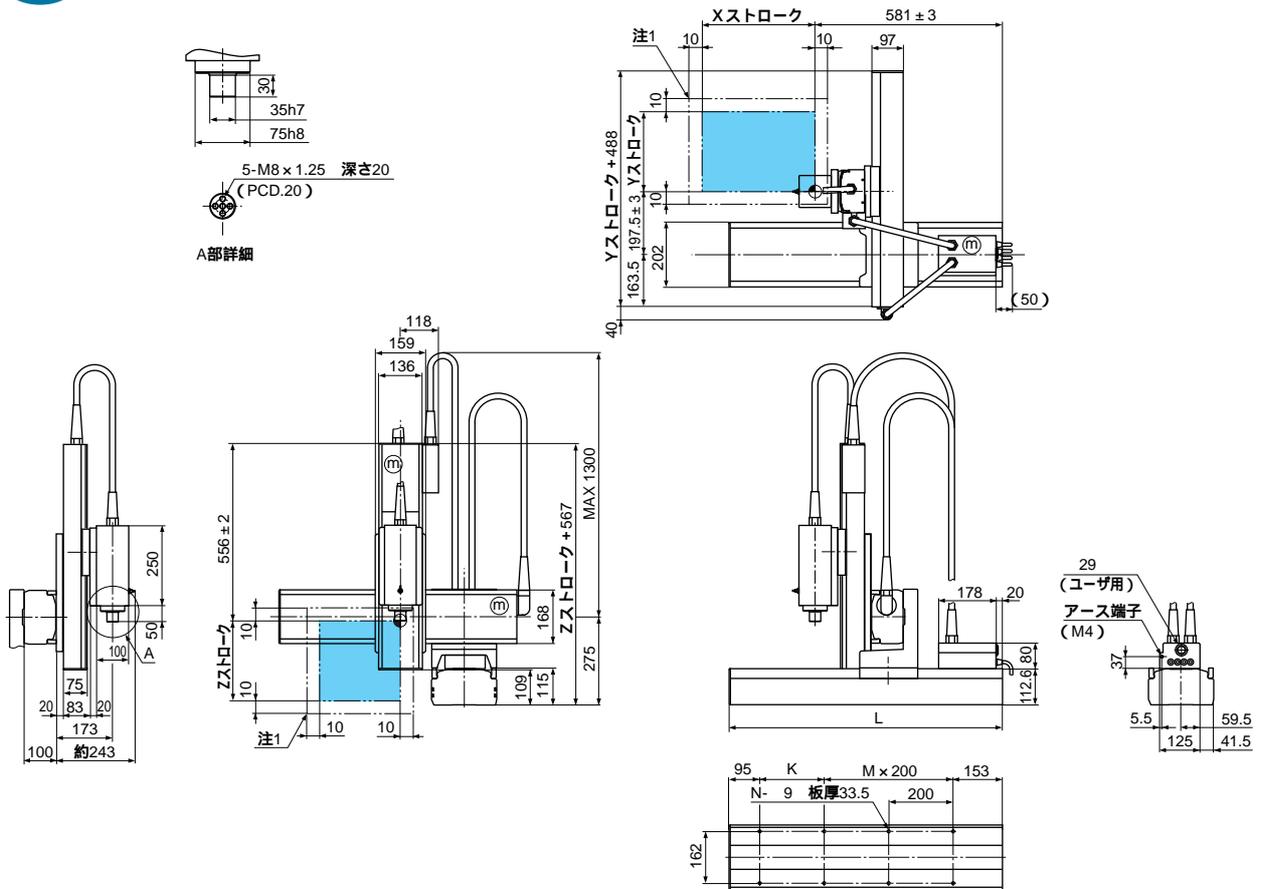
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

可搬質量表

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

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - A4 - 85 - 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せ - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	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
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- 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 - S - A4 - 35 - 35 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	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 ~ 850mm
	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。

A4

Xストローク 195 ± 3

Yストローク +488

163.5, 197.5 ± 3

10, 97, 10

10, 10

10, 10

202

(50)

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

ZN-M6 x 1.0 深さ10

100

42

ZM x 200

200

ZK

11.55

VIEW A

MAX 1400

159

136

182

168

80

275

115

37

アース端子 (M4) (ユーザ用)

29

5.5

59.5

125

41.5

10

10

注1

10

10

Zストローク +458

Zストローク

75

83

100

20

A

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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 - S - A4 - 35 - 35 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

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

可搬質量表

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

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

A4

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

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - A4 - 35 - 35 - 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*ドライブ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

ZR軸基本仕様

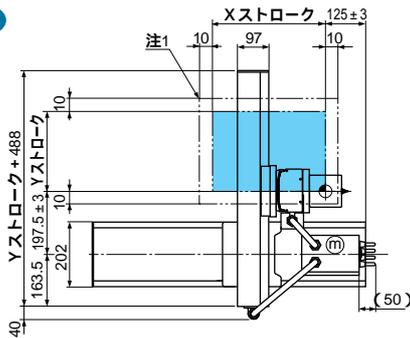
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

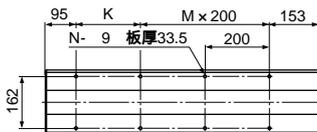
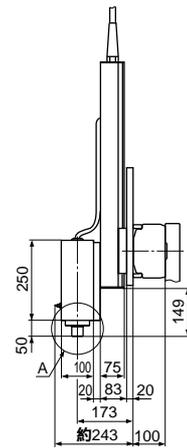
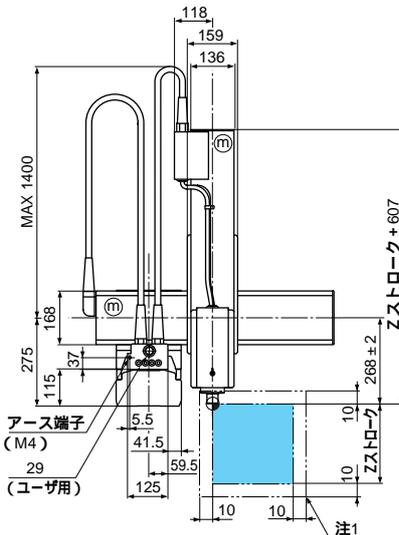
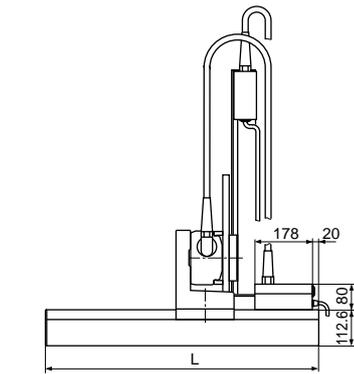
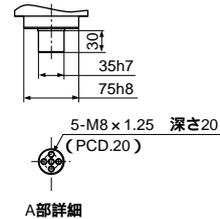
Z軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
Y軸下ロケ	250mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	350mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	450mm	11kg	10kg	9kg	8kg

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。

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

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
タイプ
- ケーブルベア

ロボット型式

HXYt - S - A4 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

ZR軸基本仕様

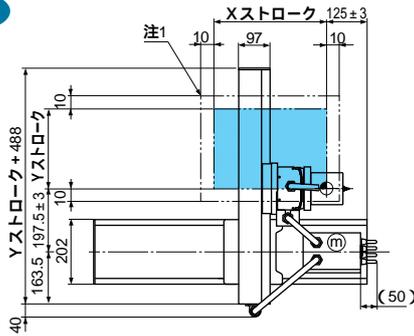
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

可搬質量表

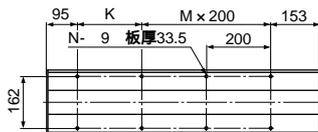
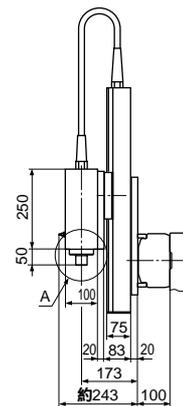
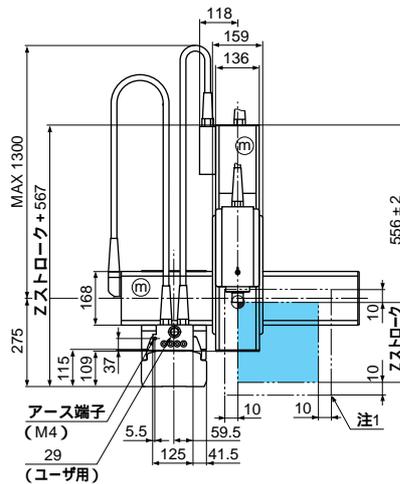
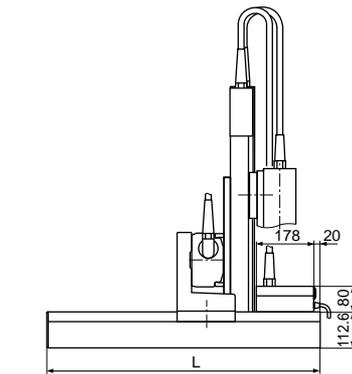
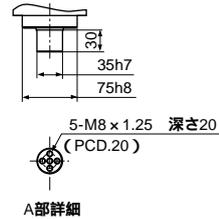
Y軸 下口 寸	Z軸ストローク				
		250mm	350mm	450mm	550mm
	250mm	10kg	9kg	8kg	7kg
	350mm	10kg	9kg	8kg	7kg
450mm	10kg	9kg	8kg	7kg	

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - F1 - 85 - 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長 - 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	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 - 850mm
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

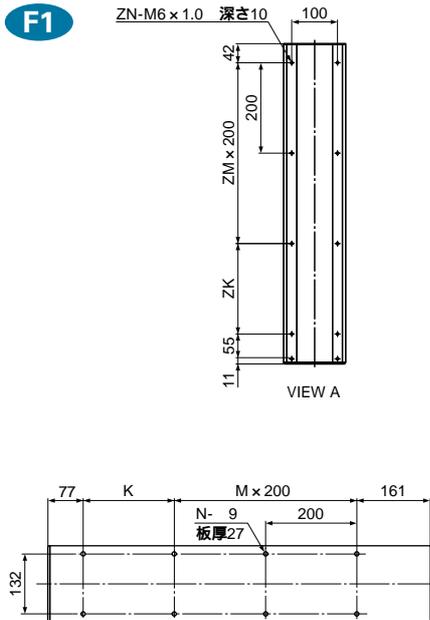
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

可搬質量表

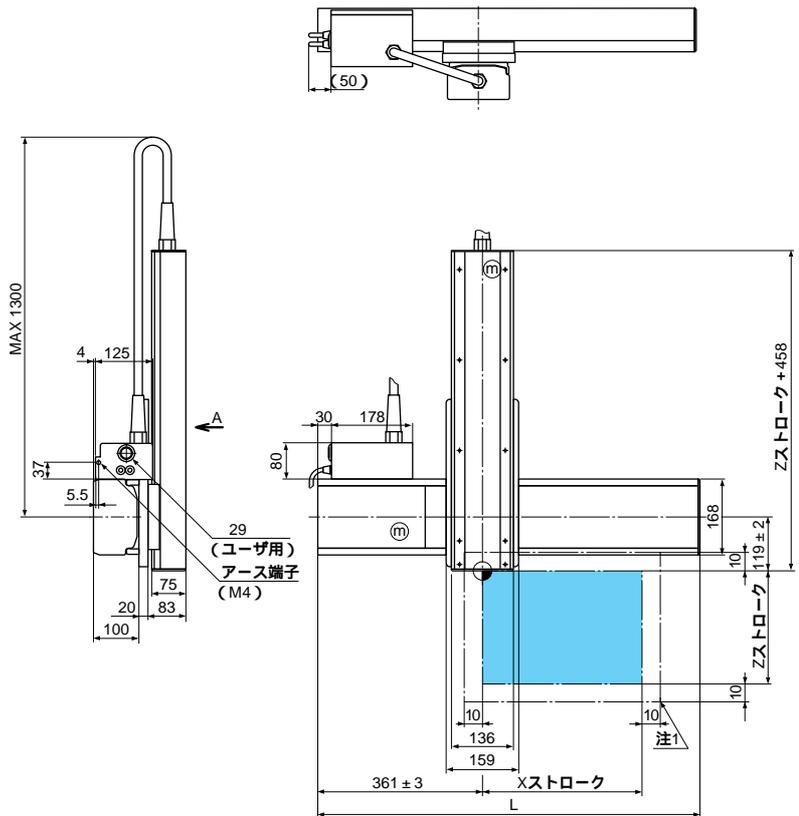
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	30kg

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
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	250	350	450	550			
ZK	200	100	200	100			
ZM	2	3	3	4			
ZN	8	10	10	12			

ロボット型式

HXYt - S - F1 - 85 - 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ドライブ式 - 回転装置 - 電源電圧

X軸基本仕様

駆動方式	300W/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 - 850mm
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

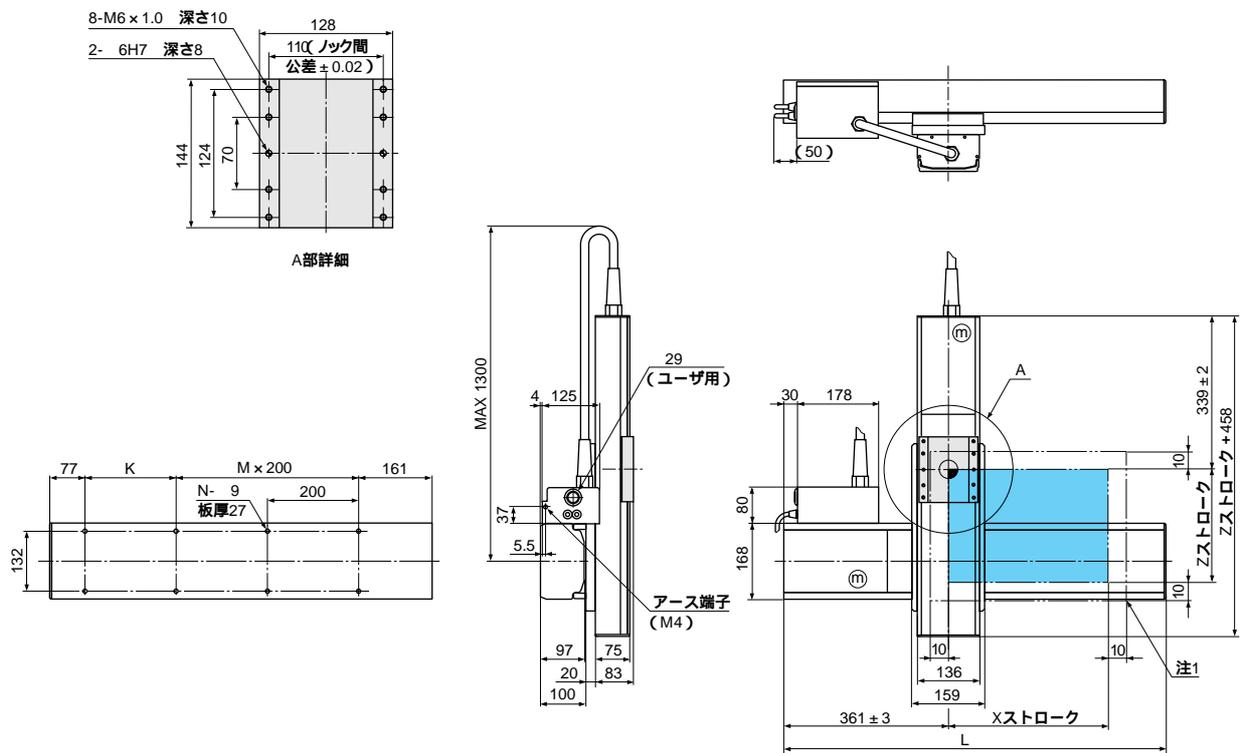
可搬質量表

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
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - F1 - 85 - 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	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 - 850mm
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

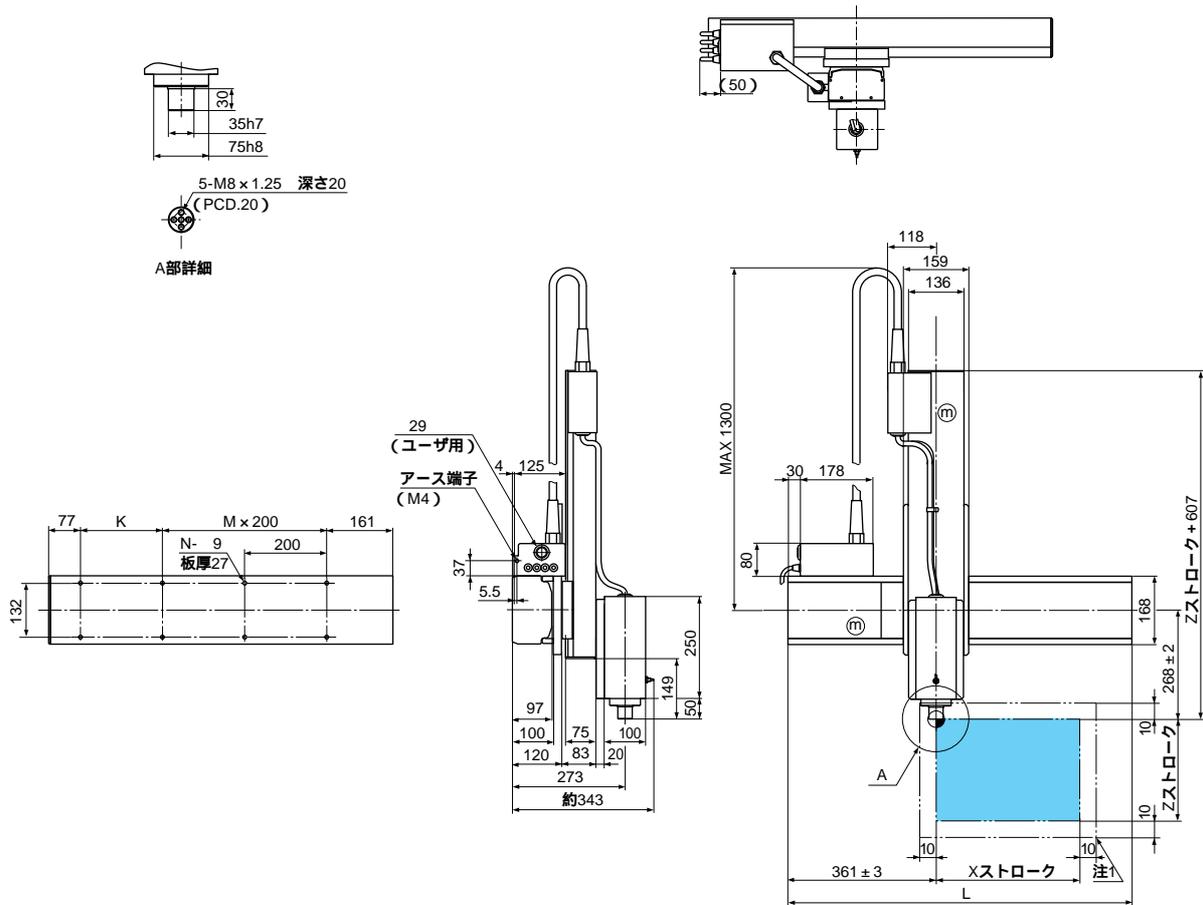
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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 - S - F1 - 85 - 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長 - 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	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 - 850mm
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

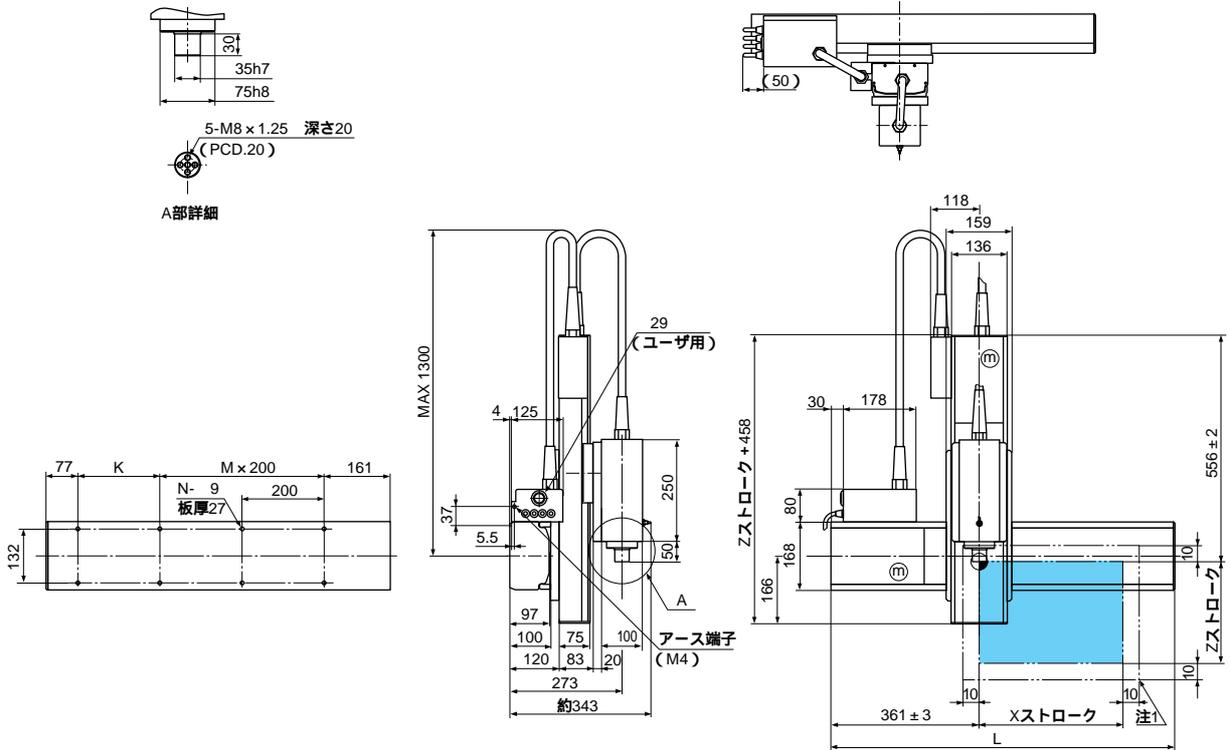
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

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
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	250	350	450	550			

ロボット型式

HXYt - S - F3 - 85 - 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長 - 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	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 ~ 850mm
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

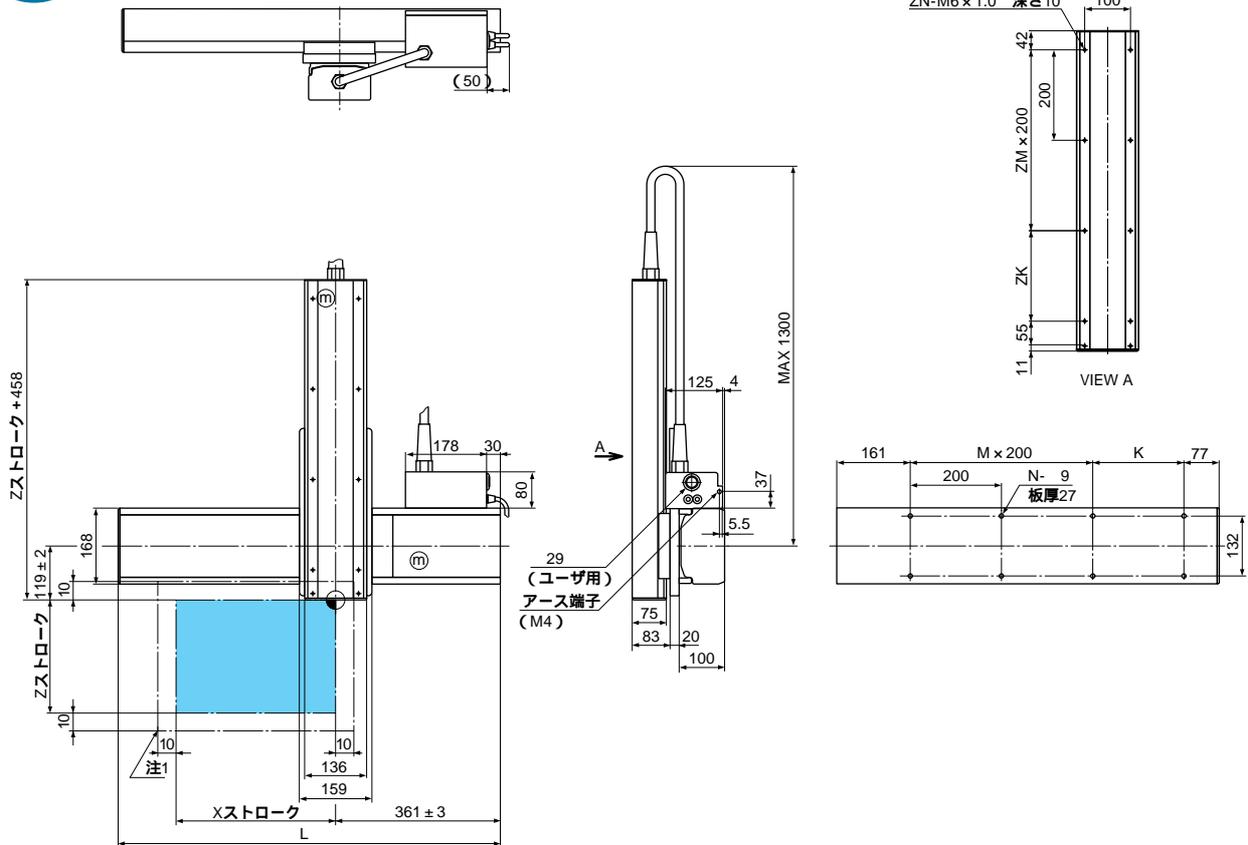
可搬質量表

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
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	250	350	450	550			
ZK	200	100	200	100			
ZM	2	3	3	4			
ZN	8	10	10	12			

ロボット型式

HXYt - S - F3 - 85 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長 - 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	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 ~ 850mm
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

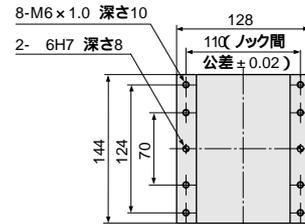
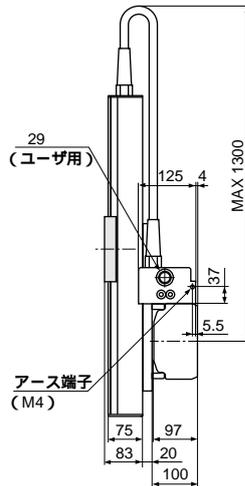
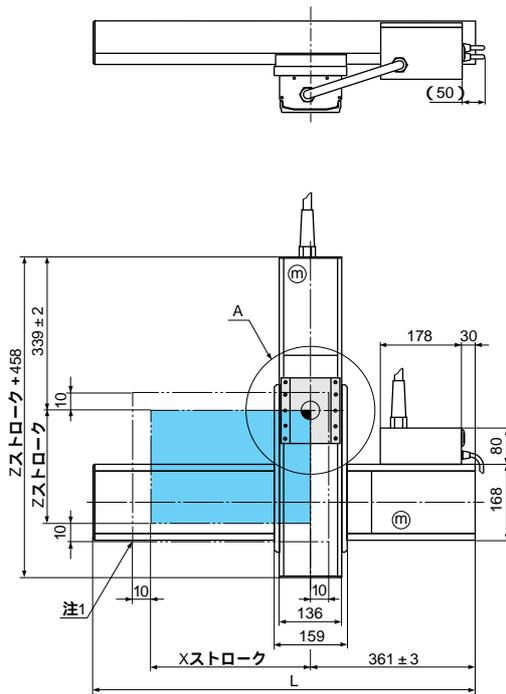
可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

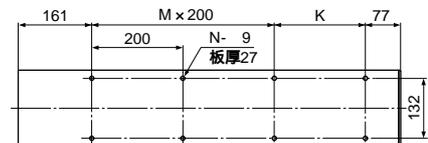
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸に各アームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

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。



A部詳細



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- ケーブルベア

ロボット型式

HXYt - S - F3 - 85 - 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	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 ~ 850mm
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

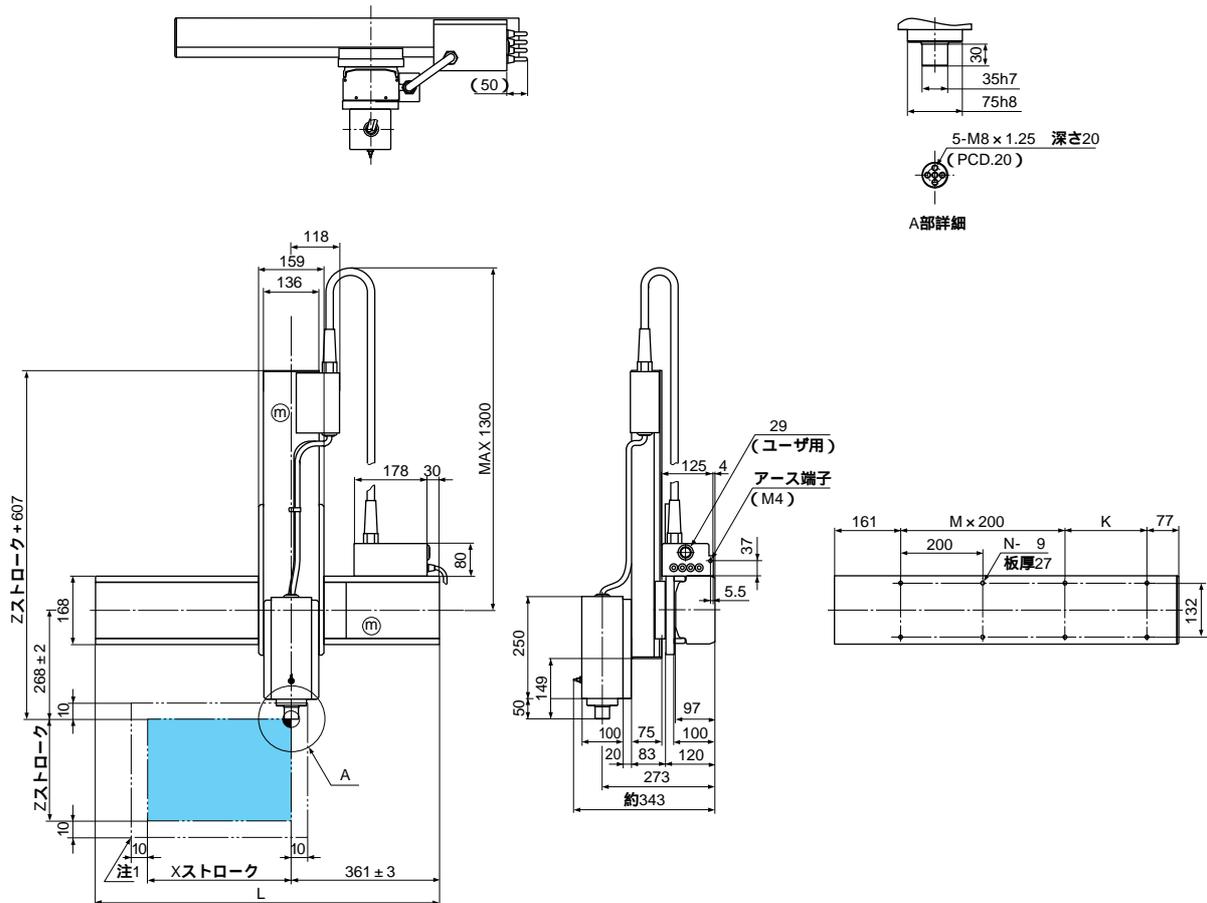
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- 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 - S - F3 - 85 - 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せ - X軸ストローク - ZR軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ/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	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 ~ 850mm
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

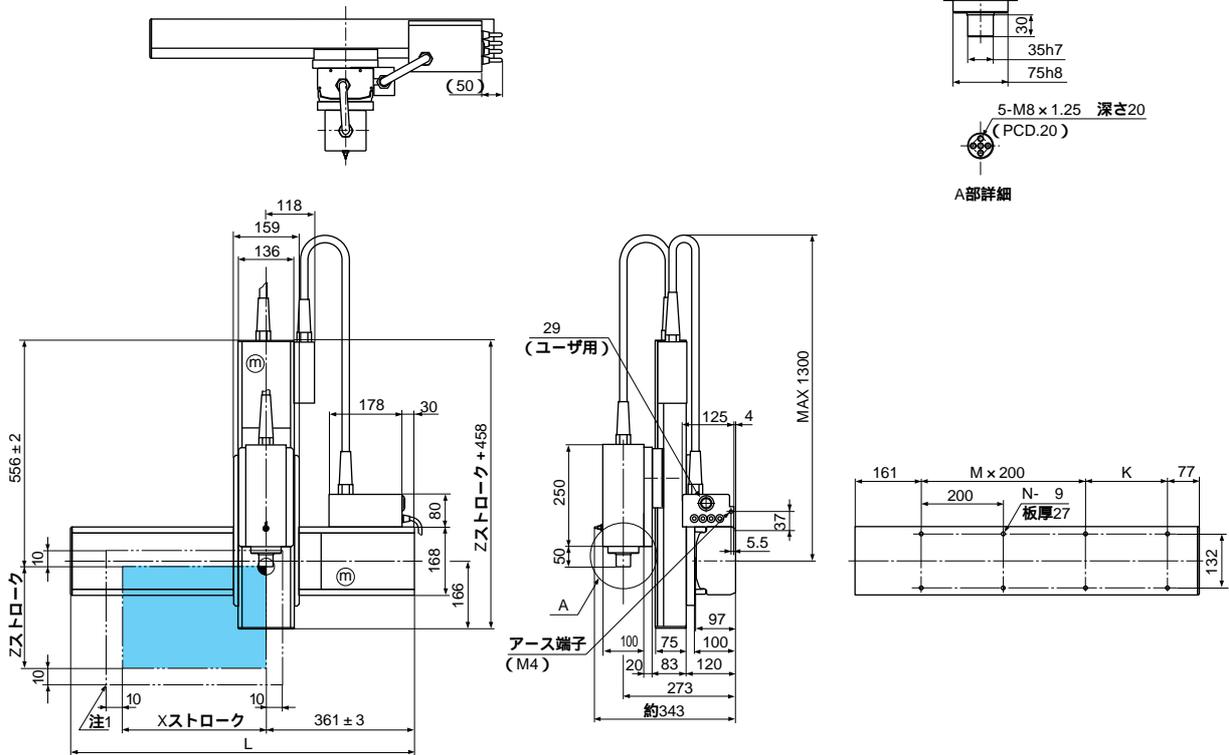
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し 位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRL550 24kg	
最大可搬質量	12kg	

可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

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
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	250	350	450	550			

ロボット型式

HXYt - S - G1 - 85 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム適合 - 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/ドライバ型 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

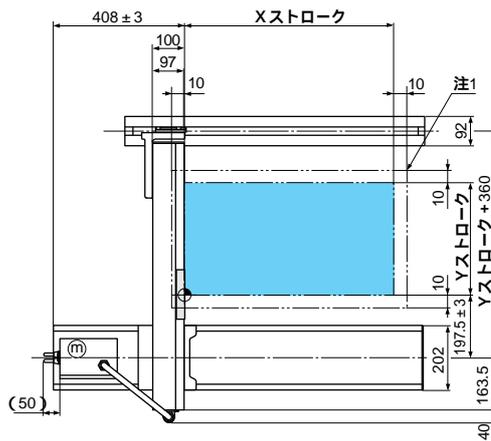
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

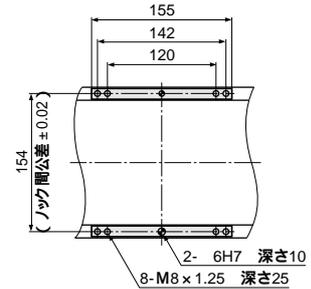
可搬質量表

50kg

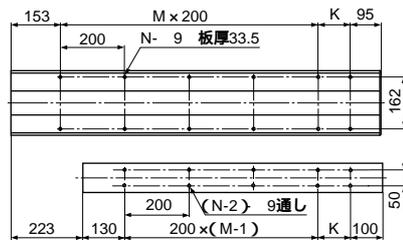
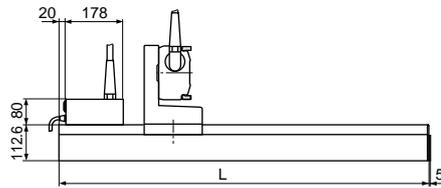
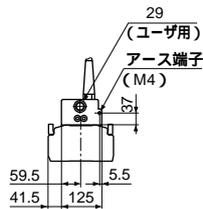
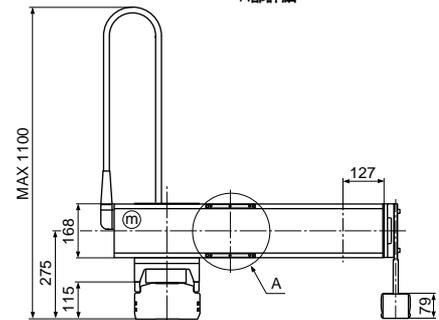
G1



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



A部詳細



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	250	350	450	550	650		

HXYt-ZH

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

ロボット型式

HXYt - S - G1 - 35 - 35 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	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	

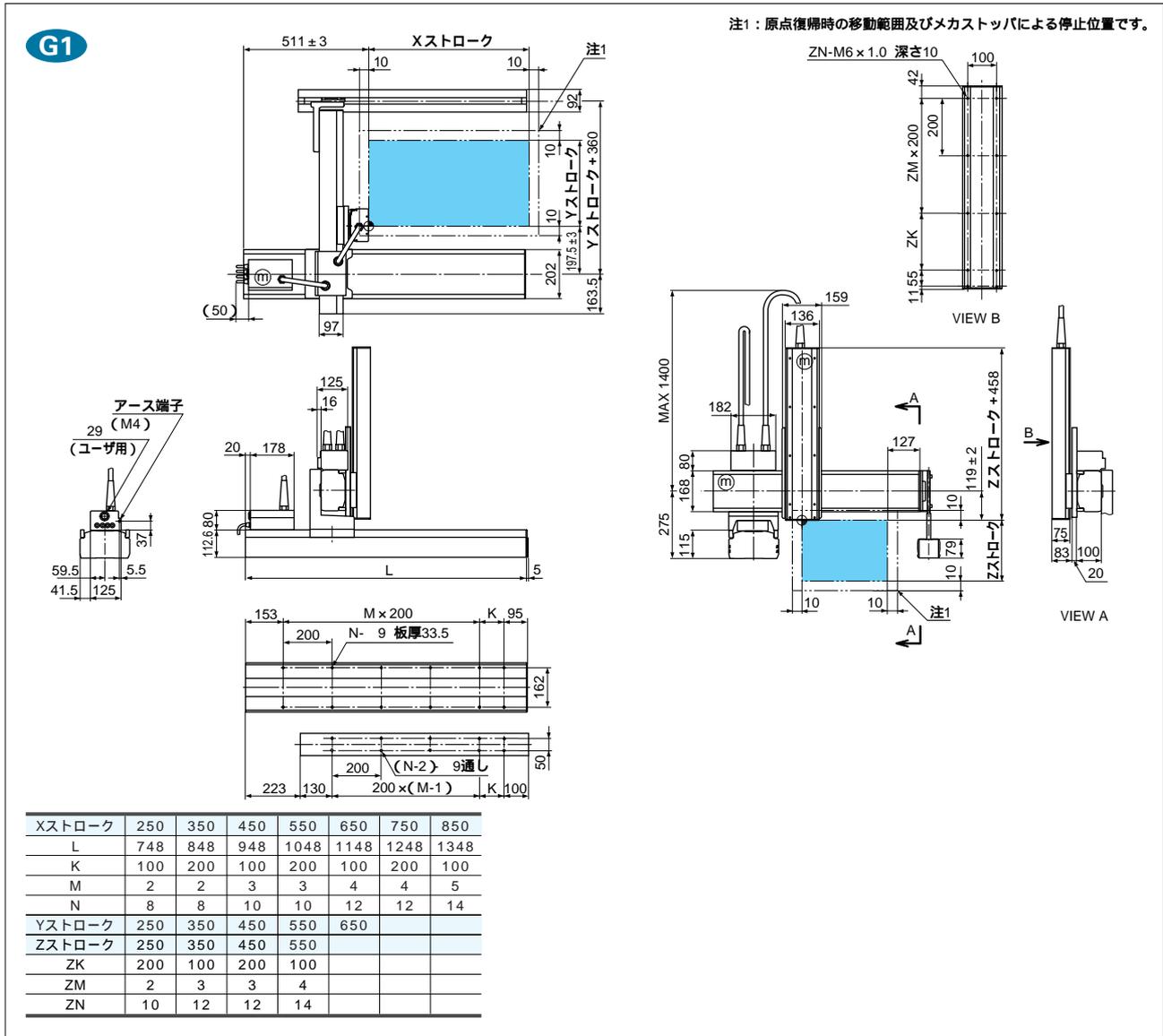
Z軸基本仕様

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	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。



ロボット型式

HXYt - S - G1 - 35 - 35 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - 外部アーム適合 - 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*ドライブ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

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

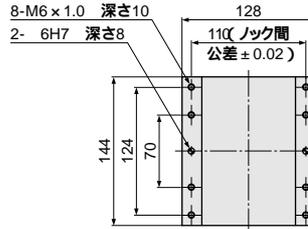
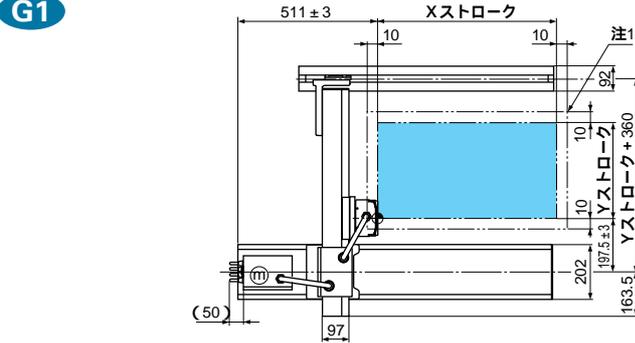
可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

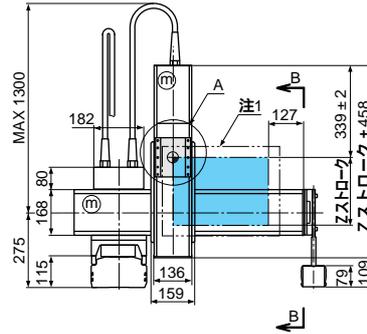
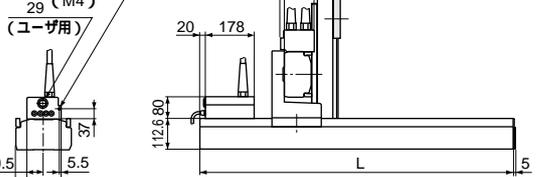
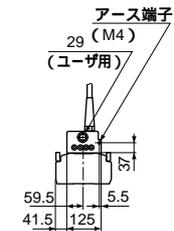
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

G1

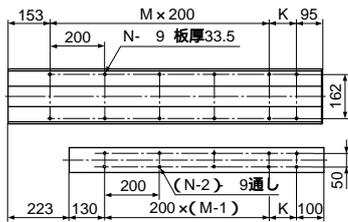
注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



A部詳細



VIEW B



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- ポールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - G1 - 35 - 35 - ZRH - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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

581±3 Xストローク

97 10 10 注1

92

10 10 Yストローク

197.5±3 Yストローク+360

202 163.5 40

アース端子 (M4)

29 (ユーザ用)

20 178

112.8 90

59.5 5.5

41.5 125

L 5

153 M x 200 K 95

N- 9 板厚33.5

162

200 (N-2) 9通し

223 130 200 x (M-1) K 100

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。

35h7 75h8

5-M8 x 1.25 深さ20 (PCD.20)

B部詳細

MAX 1400

118 159 136

275 168 115

127 79

Zストローク+607

Zストローク

268±2

Zストローク

10 10 注1

A

250 50 149

100 75 20 83 173

約243 100

VIEW A

Xストローク	250	350	450	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

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 - S - G1 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

ZR軸基本仕様

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

可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

G1

581 ± 3 Xストローク

97 10 10 注1

92 10 10 10 10 Yストローク + 360

197.5 ± 3 Yストローク + 360

202 163.5 40

(50)

アース端子 (M4) (ユーザ用)

29 20 178 37 112.6 80 5 59.5 41.5 125

153 M × 200 K 95 N-9 板厚33.5 162

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

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

MAX 1300

Zストローク + 667

118 159 136

275 168 115 109 10 10 10 79 556 ± 2 250 50 100 75 83 20 約243 100

5-M8 × 1.25 深さ20 (PCD.20)

B部詳細

VIEW A

Xストローク	250	350	450	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - G2 - 85 - 65 - 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 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	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

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

154 (ノック間公差±0.02)

155
142
120

2-6H7 深さ10
8-M8 x 1.25 深さ25

A部詳細

MAX.1100

127
79
168
275
37
115
29 (ユーザ用)
59.5
41.5
125
5.5

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。

298±3 Xストローク

10 100 10 92 10 10 197.5±3 Yストローク
202 163.5 40

注1

50

20 178 112.6.80

5

153 M x 200 N-9 板厚33.5 K 95 162

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

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- 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 - S - G2 - 35 - 35 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	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 ~ 850mm
	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	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10 100
42
200
ZM x 200
ZK
11.55

VIEW B

159 136 182 MAX.1400
127 168 80 275
Zストローク + 458
119 ± 2
Zストローク
79 10 10
注1 10 10
アース端子 (M4) 29 (ユーザ用)
59.5 5.5 41.5 125

VIEW A

75 100 83 20

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。

195 ± 3 Xストローク
10 10 注1
92
10 10
Yストローク
197.5 ± 3 Yストローク + 360
202 163.5
(50) 97

125 16 20 178
112.80 L 5

153 M x 200 K 95
200 N- 9 板厚33.5
162

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

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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 - S - G2 - 35 - 35 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

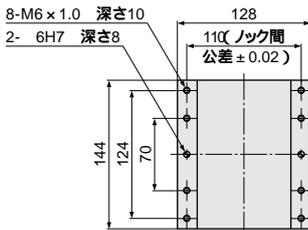
Z軸基本仕様

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

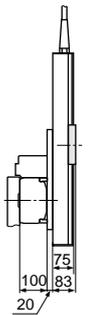
可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

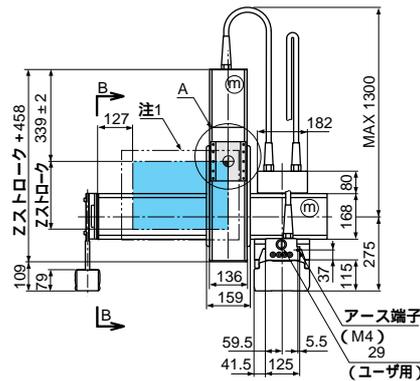
G2



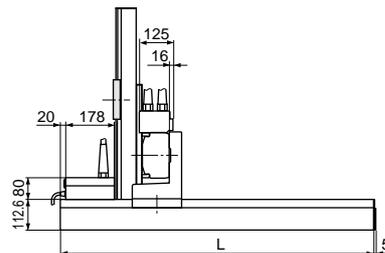
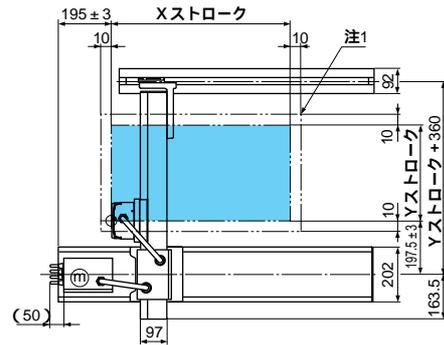
A部詳細



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
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- ポールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
タイプ
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - G2 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

ZR軸基本仕様

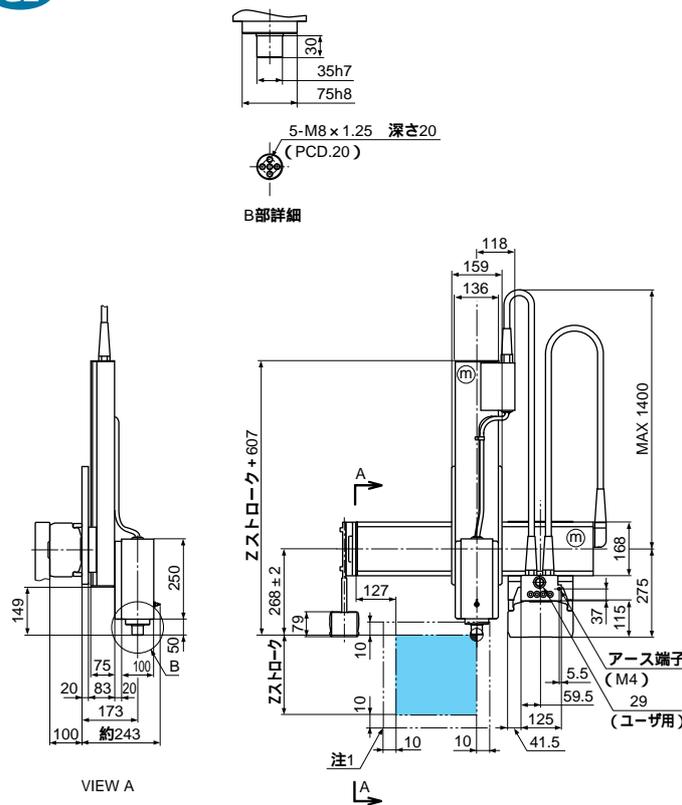
駆動方式	Z軸	200W/200V、3000rpm
	R軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	250mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0006mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	±0.02mm	
位置決め精度	R軸 ±30sec	
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 5mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	250、350、450、550mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRH550 24kg	
最大可搬質量	20kg	

可搬質量表

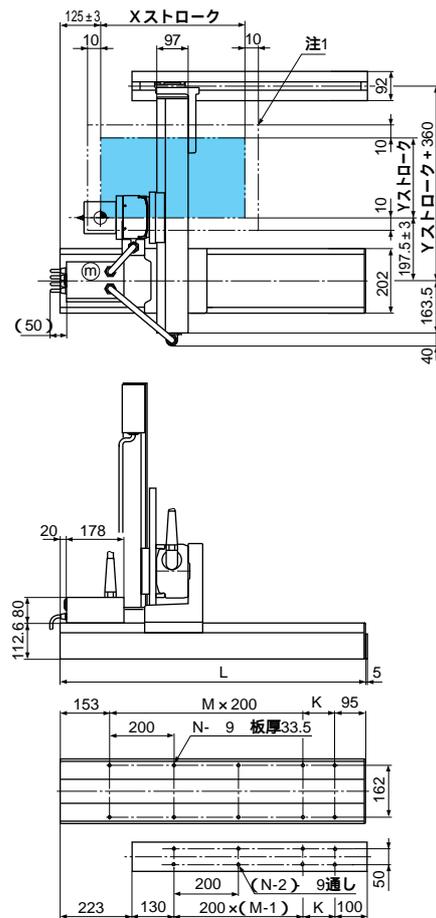
Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	20kg

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による停止位置です。



X軸ストローク	250	350	450	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Y軸ストローク	250	350	450	
Z軸ストローク	250	350	450	550

X軸ストロークとY軸ストロークの合計は700以下とする。

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 - S - G2 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

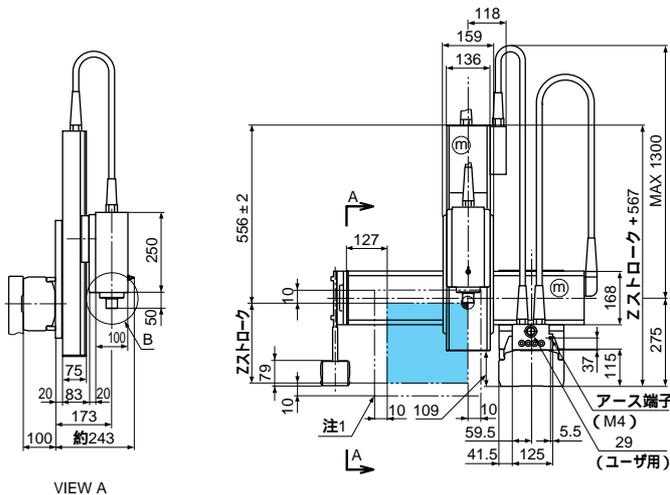
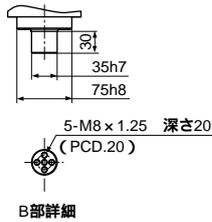
ZR軸基本仕様

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

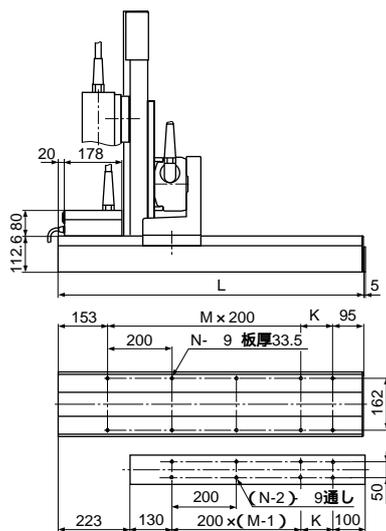
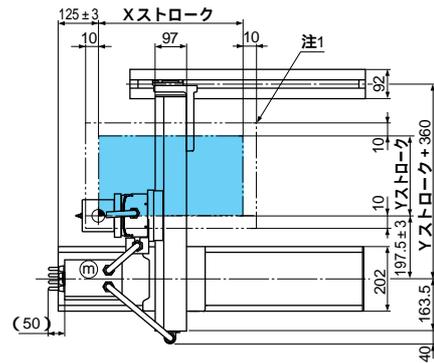
可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - G3 - 85 - 65 - 3L - DRCH-1515 - R - 200

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

可搬質量表

50kg

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- 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 - S - G3 - 35 - 35 - 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 - B5FD 'ドライブ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 850mm
	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	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

VIEW B

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 511 ± 3

Yストローク + 360

メカストップ

アース端子 (M4) 29 (ユーザ用)

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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 - S - G3 - 35 - 35 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	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	250～850mm
	Y軸	250～650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

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

可搬質量表

Z軸ストローク	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

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

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 511±3
注1
10
10
80
10
Yストローク+360
197.5±3
Yストローク
202
163.5
97
(50)

VIEW B
Zストローク+458
Zストローク 339±2
127
注1
182
MAX 1300
109
70
136
159
168
80
115
275

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

95, K M×200 153
N-9 板厚33.5 200
162
50
(N-2) 9通し 200
100, K 200×(M-1) 130 223

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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
- ガントリー
タイプ
- ボールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
タイプ
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - G3 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

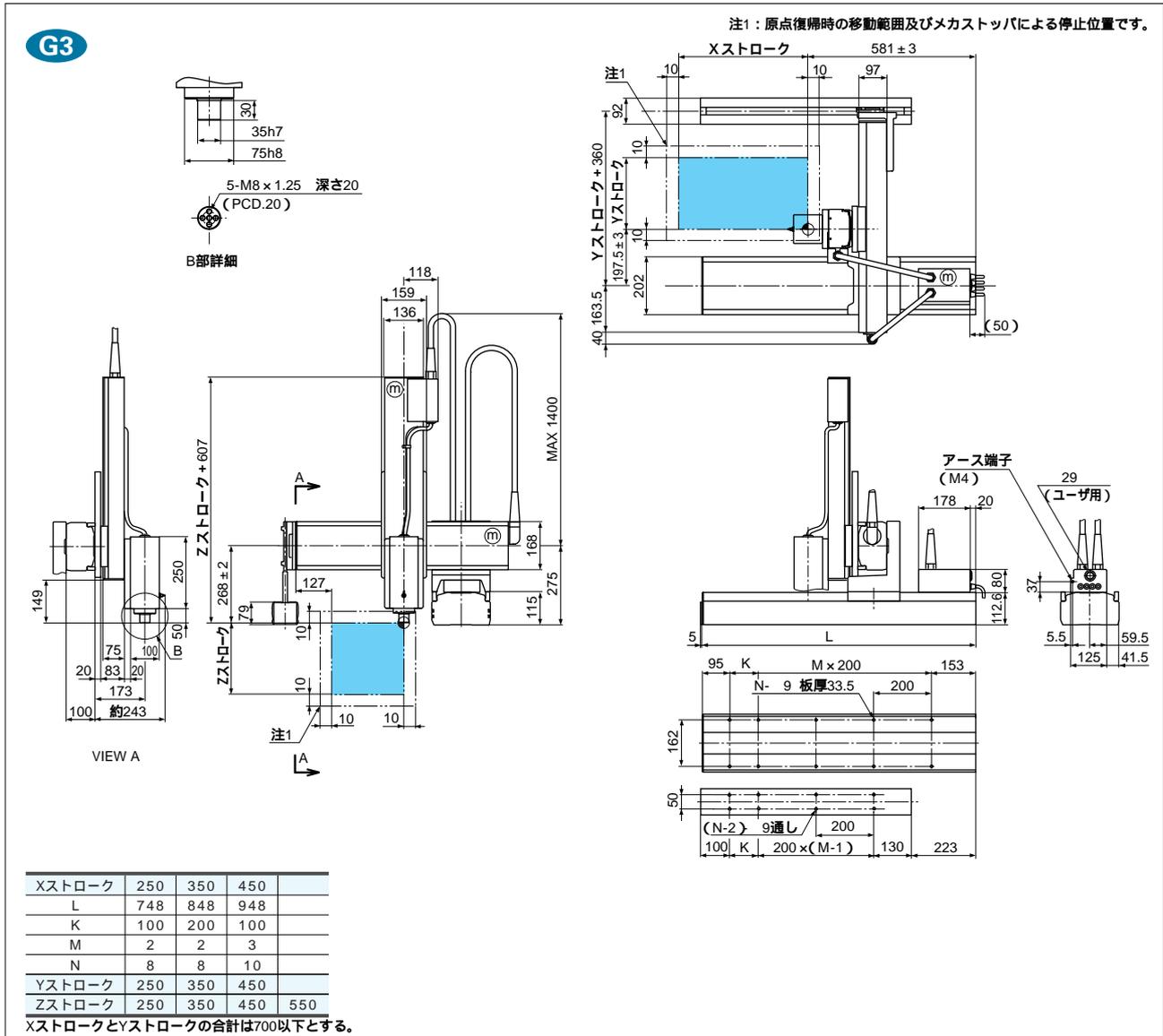
ZR軸基本仕様

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。



HXYt-ZRL

ケーブルベース
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
タイプ
ガントリ
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 - S - G3 - 35 - 35 - ZRL - 550 - 3L - QRCH - 4 - 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(型式) - 電源電圧 - 拡張IO - B5FD*ドライ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

ZR軸基本仕様

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

可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

G3

B部詳細

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - G4 - 85 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

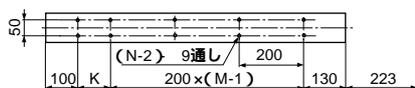
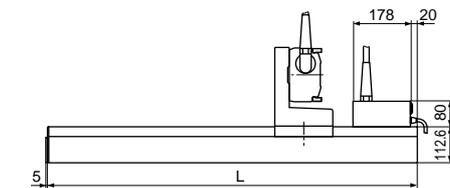
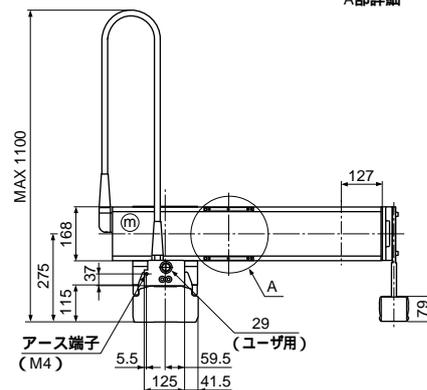
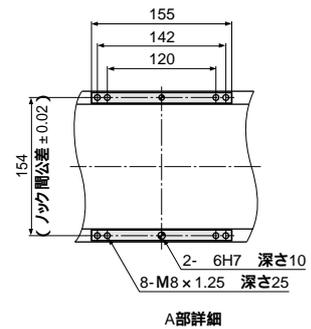
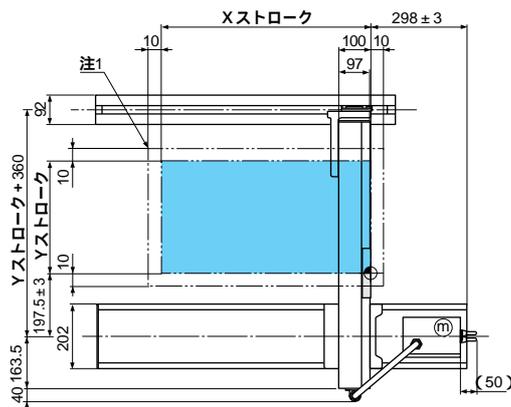
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

可搬質量表

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
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	250	350	450	550	650		

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
ボールタイプ
ガントリ
XZタイプ
X軸
省スペース
省スペース
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 - S - G4 - 35 - 35 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 850mm
	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	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

Technical drawing showing X and Y stroke dimensions and various mounting options. Dimensions include Xストローク (195 ± 3), Yストローク + 360, and various mounting plate dimensions (K, M, N, L).

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。

Technical drawing showing Z-axis stroke dimensions and mounting details. Dimensions include Z軸ストローク (200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550), ZK (200, 100), and ZM (2, 3, 4, 5).

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
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

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 タイヤ ガントリー XZタイプ タプルアーム タプルアーム X軸 省スペース Y軸 省スペース

ロボット型式

HXYt - S - G4 - 35 - 35 - ZL - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

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

可搬質量表

Z軸ストローク	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による停止位置です。

XY軸基本仕様

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	250	350	450	550	650		
Zストローク	250	350	450	550			

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。

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
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - G4 - 35 - 35 - 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 - 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ドライバ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - B5FD*ドライバ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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。

G4

Xストローク 125±3

Yストローク +360

Zストローク +607

MAX 1400

アース端子 (M4) (ユーザ用)

約243

Xストローク	250	350	450	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
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による停止位置です。

B部詳細

5-M8 x 1.25 深さ20 (PCD.20)

VIEW A

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

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
ポールタイプ
ガントリ
XZタイプ
X軸
省スペース
省スペース
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 - S - G4 - 35 - 35 - ZRL - 550 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

ZR軸基本仕様

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

可搬質量表

Z軸ストローク	250、350、450、550mm
	12kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

G4

Xストローク 125±3

Yストローク +360

Yストローク +360

197.5±3

163.5

40

202

10

10

10

92

10

97

10

注1

5

L

112.6

80

20

178

95

K

M × 200

N- 9 板厚33.5

200

153

162

50

(N-2) 9通し

200

100

K

200 × (M-1)

130

223

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。

MAX 1300

Zストローク +567

275

115

37

118

159

136

127

556 ± 2

10

7.9

Zストローク

10

109

10

注1

アース端子 (M4)

29

(ユーザ用)

5.5

125

41.5

B部詳細

30

35h7

75h8

5-M8 × 1.25 深さ20 (PCD.20)

250

50

100

75

20

83

20

173

約243

100

VIEW A

Xストローク	250	350	450	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - M1 - 45 - 45 - 3L - DRCH - 1515 - R - 200

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

XY軸基本仕様

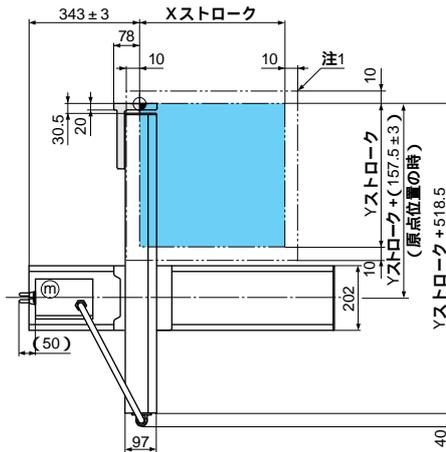
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 650mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

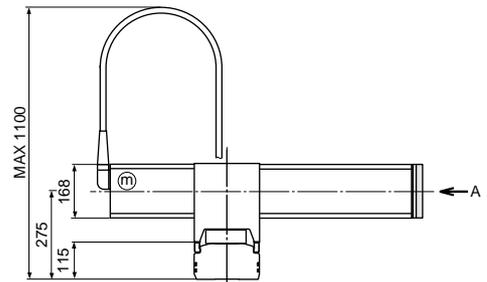
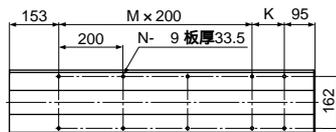
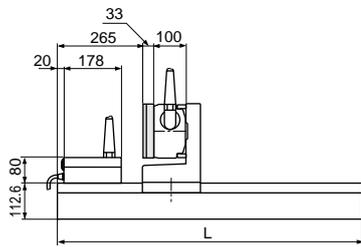
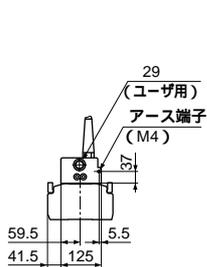
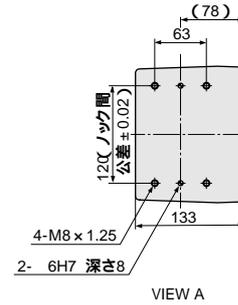
可搬質量表

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

M1



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650
L	748	848	948	1048	1148
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	250	350	450	550	650

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

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
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - M1 - 35 - 35 - ZH - 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ドライバ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - B5FD*ドライバ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 650mm
	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

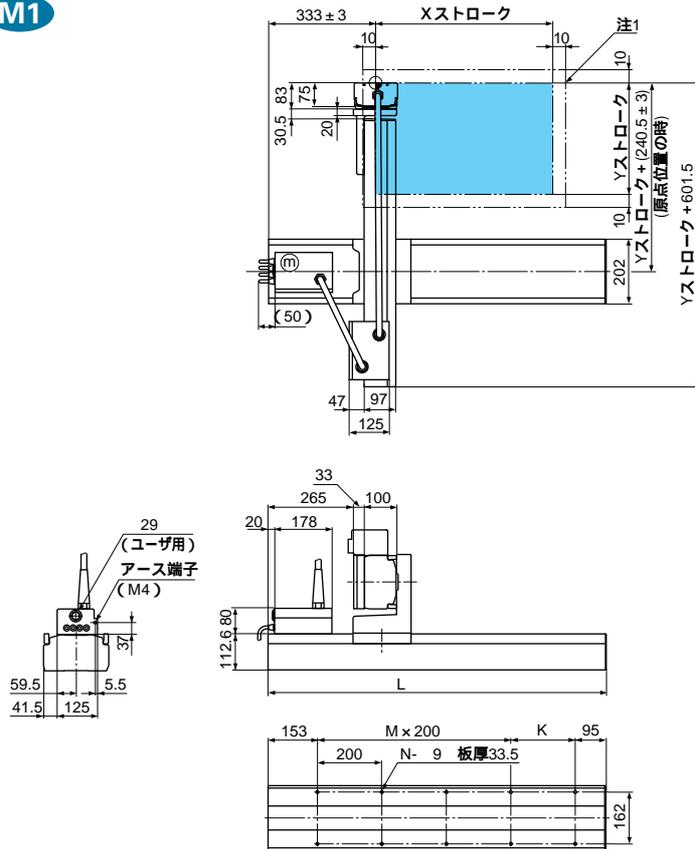
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	250mm/sec
分解能	0.0006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 5mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZH550 17kg
最大可搬質量	30kg

可搬質量表

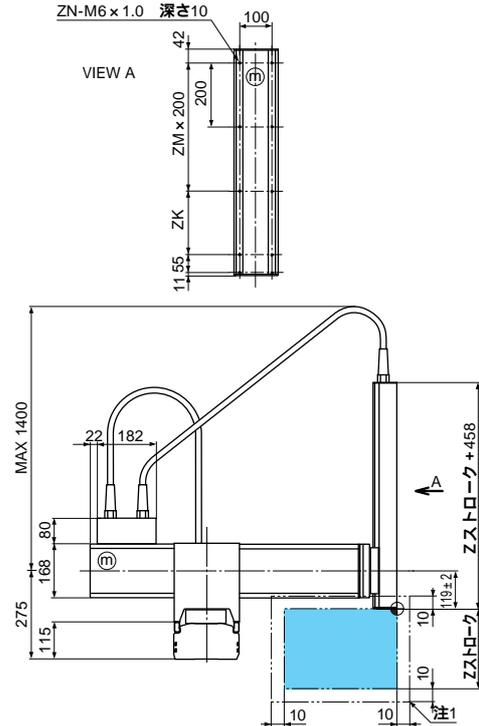
Y軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
250mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
350mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
450mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
550mm	18kg	17kg	16kg	15kg	
650mm	18kg	17kg	16kg	15kg	

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
L	748	848	948	1048	1148
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
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	

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

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
- ケーブルヘア

ロボット型式

HXYt - S - M1 - 35 - 35 - 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*ドライブ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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	

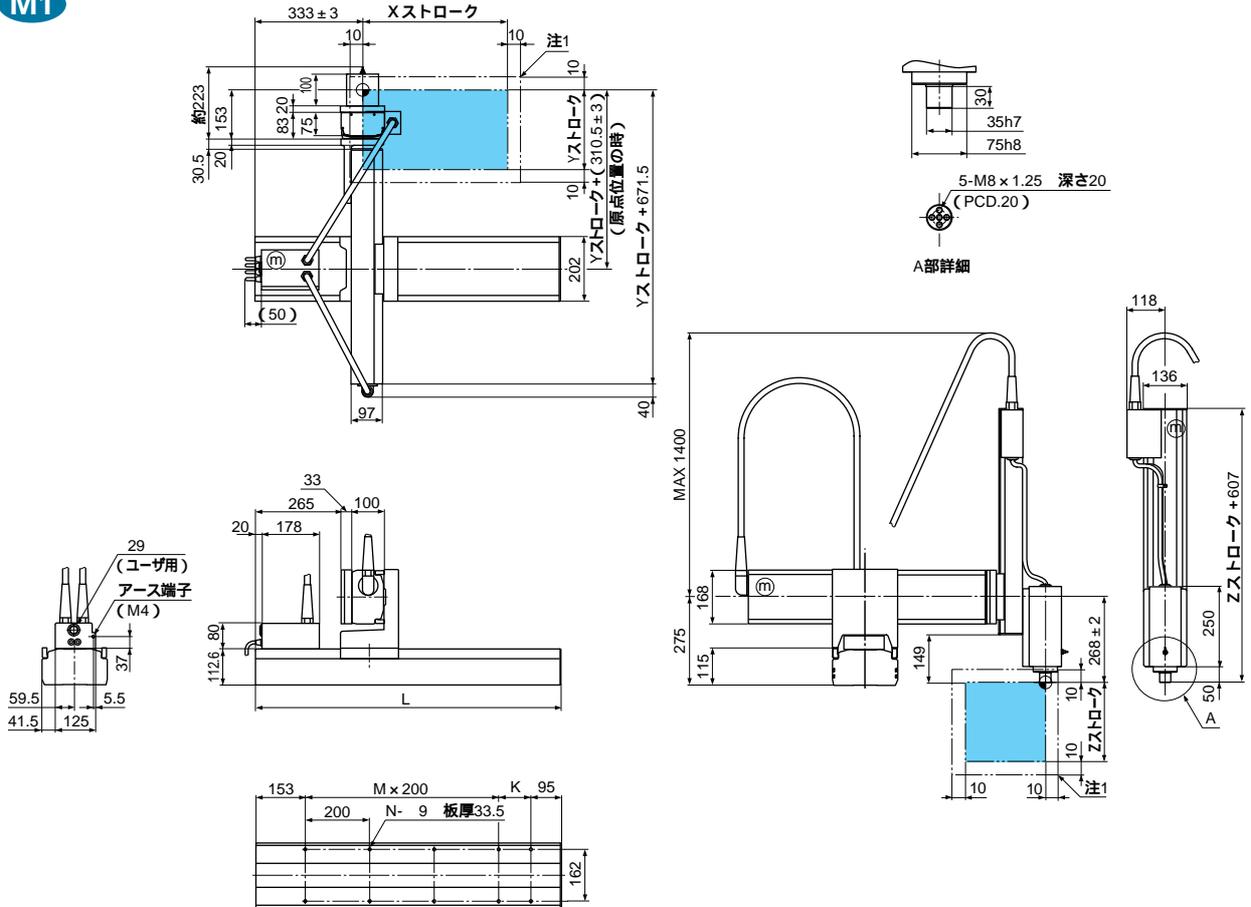
可搬質量表

Z軸ストローク	Z軸ストローク				
	250mm	350mm	450mm	550mm	
Y軸下ロケ	250mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	350mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	450mm	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。

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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - M3 - 45 - 45 - 3L - DRCH-1515 - R - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム適合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 回生装置 - 電源電圧

XY軸基本仕様

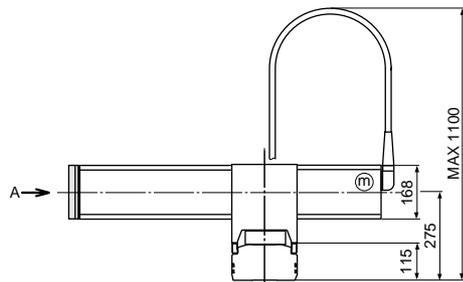
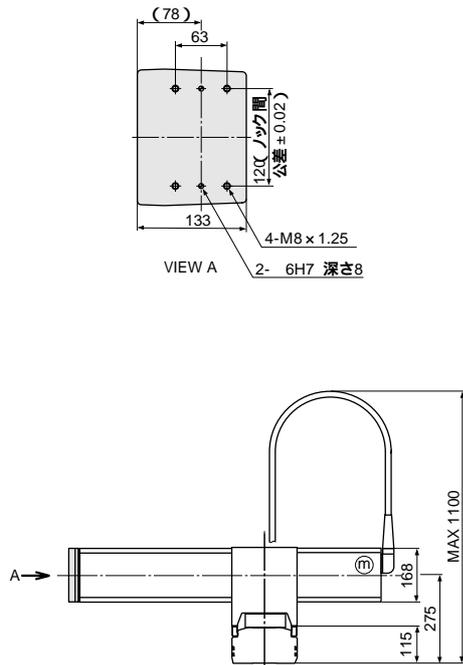
駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 650mm
	Y軸	250 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

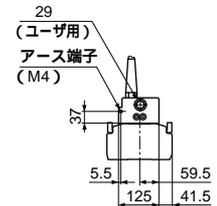
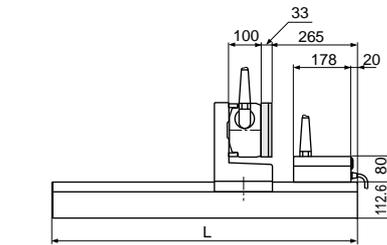
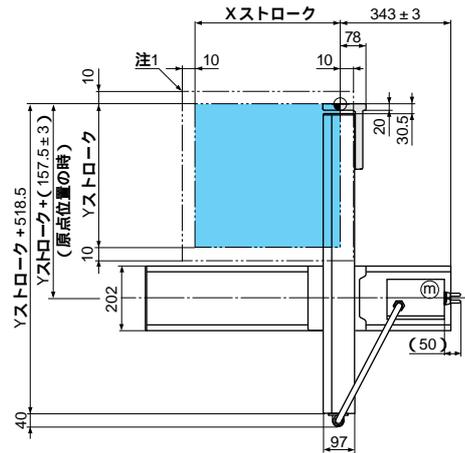
可搬質量表

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

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
L	748	848	948	1048	1148
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	250	350	450	550	650

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

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
Y軸
省スペース

ロボット型式

HXYt - S - M3 - 35 - 35 - ZH - 550 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	400W/200V、3000rpm
	Y軸	300W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
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 ~ 650mm
	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。

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
L	748	848	948	1048	1148
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
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	

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

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 - S - M3 - 35 - 35 - 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	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	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 ~ 450mm
	Y軸	250 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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

Y軸 下口寸	Z軸ストローク				
		250mm	350mm	450mm	550mm
	250mm	11kg	10kg	9kg	8kg
	350mm	11kg	10kg	9kg	8kg
450mm	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	
L	748	848	948	
K	100	200	100	
M	2	2	3	
N	8	8	10	
Yストローク	250	350	450	
Zストローク	250	350	450	550

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

ロボット型式

HXYt - S - P1 - 55 - 55 - 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	400W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	500mm/sec
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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 850mm
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。

P1

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850

XストロークとYストロークの合計は1100以下とする。

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
- 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 - S - P1 - 45 - 45 - 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	400W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	500mm/sec
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 ~ 850mm
	Y軸	250 ~ 850mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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	ZPHBL650 17kg
最大可搬質量	15kg

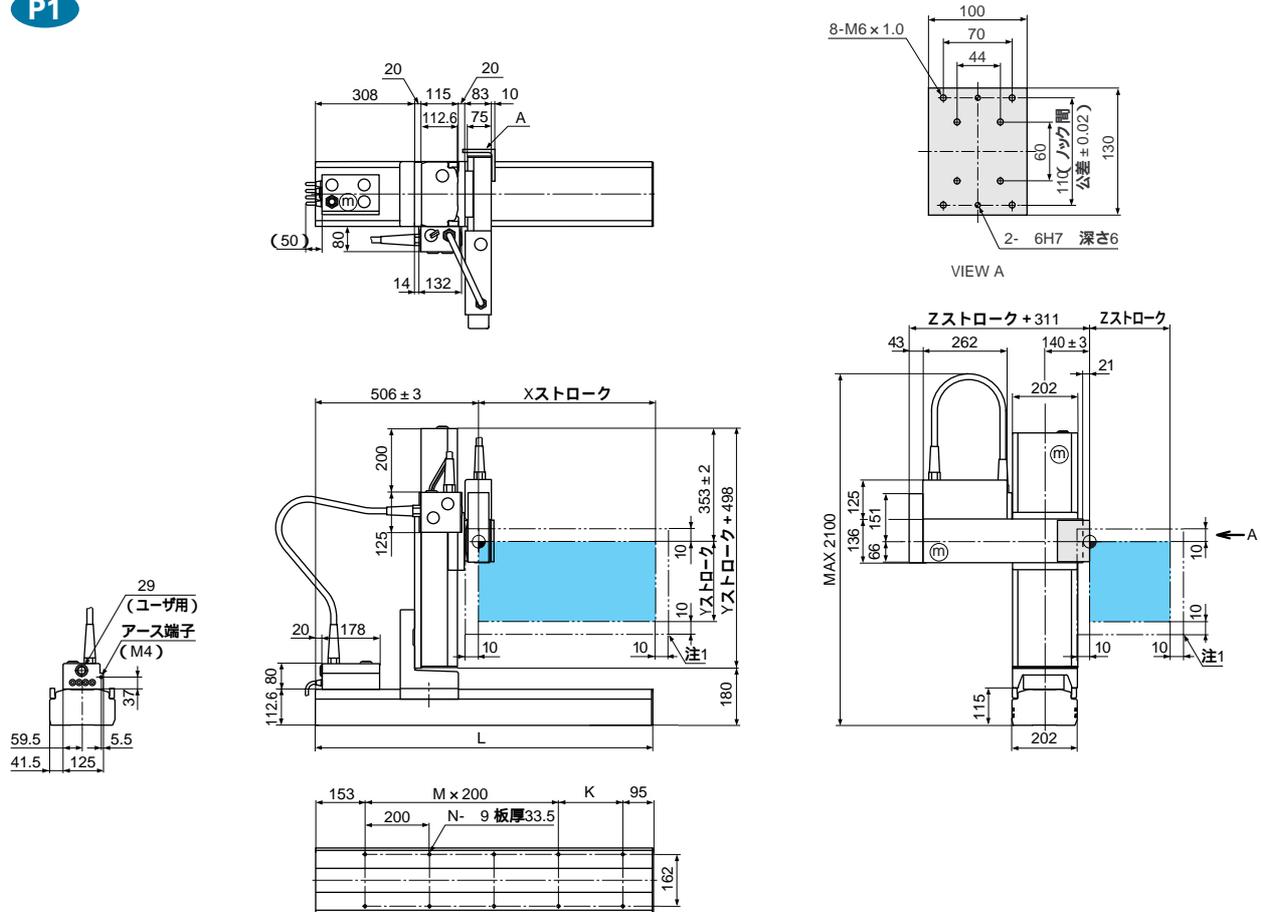
可搬質量表

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。

P1

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	748	848	948	1048	1148	1248	1348
K	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850
Zストローク	250	350	450	550	650		

X、Yストロークの合計は1100以下とする。Y、Zストロークの合計は1200以下とする。

HXYt-ZPHR

ケーブルヘア
自立ケーブル
アームタイプ
アームタイプ
ムービング
ボールタイプ
タイプ
ガントリ
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 - S - P1 - 45 - 35 - ZPHR - 250 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZR軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 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	400W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	500mm/sec
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 ~ 550mm
	Y軸	250 ~ 550mm
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

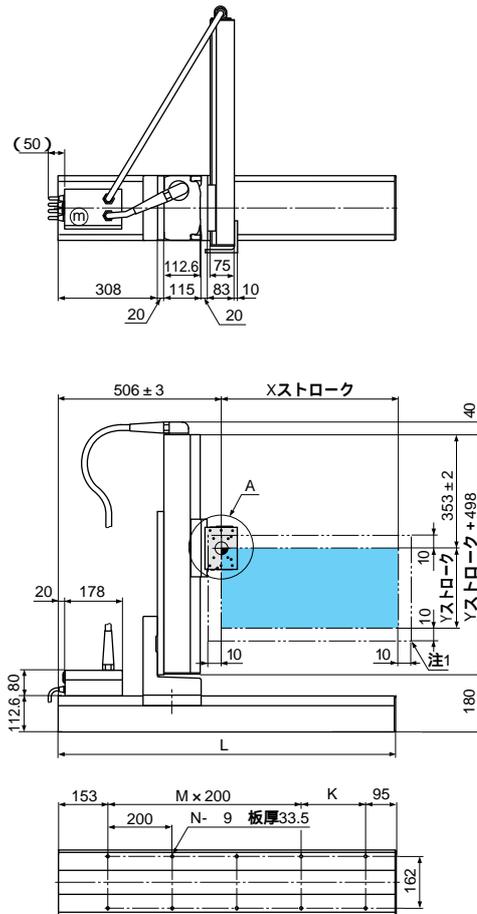
駆動方式	200W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	250、350、450、550mm
ユニット質量	ZPHR550 17kg
最大可搬質量	15kg

可搬質量表

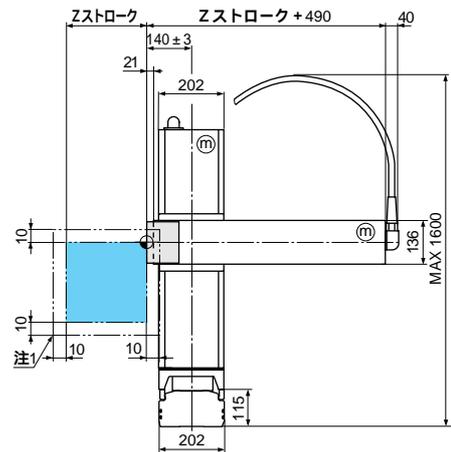
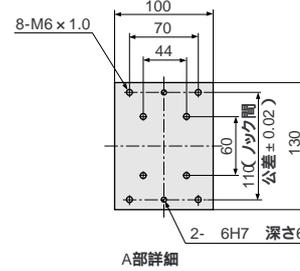
Z軸ストローク	250mm ~ 550mm
	15kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

P1



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550
L	748	848	948	1048
K	100	200	100	200
M	2	2	3	3
N	8	8	10	10
Yストローク	250	350	450	550
Zストローク	250	350	450	550

X、Y、Zストロークの合計は1050以下とする。