

■ ロボット型式

MXyt - C - A1 - 125 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 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ドライブ型式 — 電源電圧

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2		

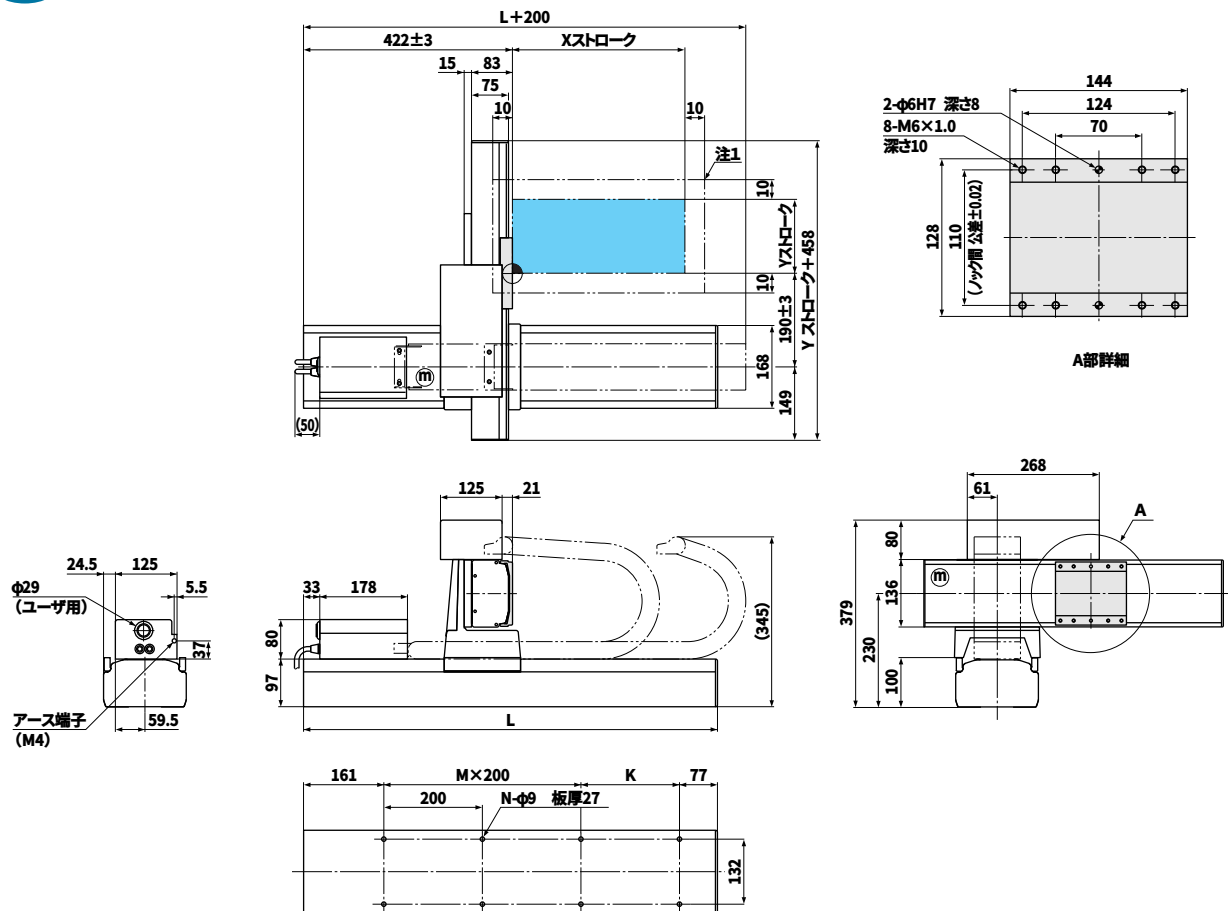
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

A1

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - A1 - 125 - 55 - IO - 3L - DRCH - 1515 - 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 — 電源電圧

■XY軸基本仕様

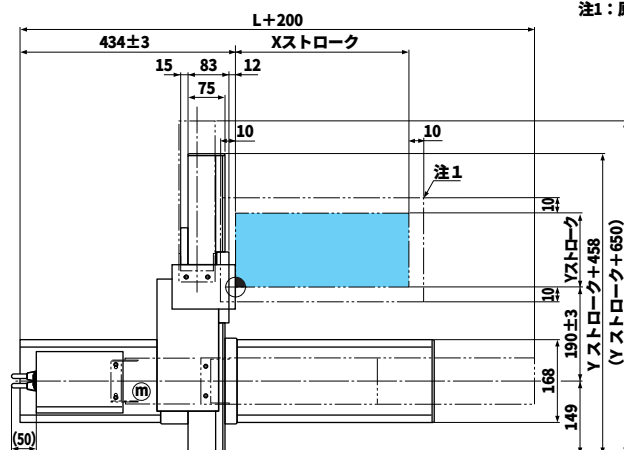
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250～1250mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	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。

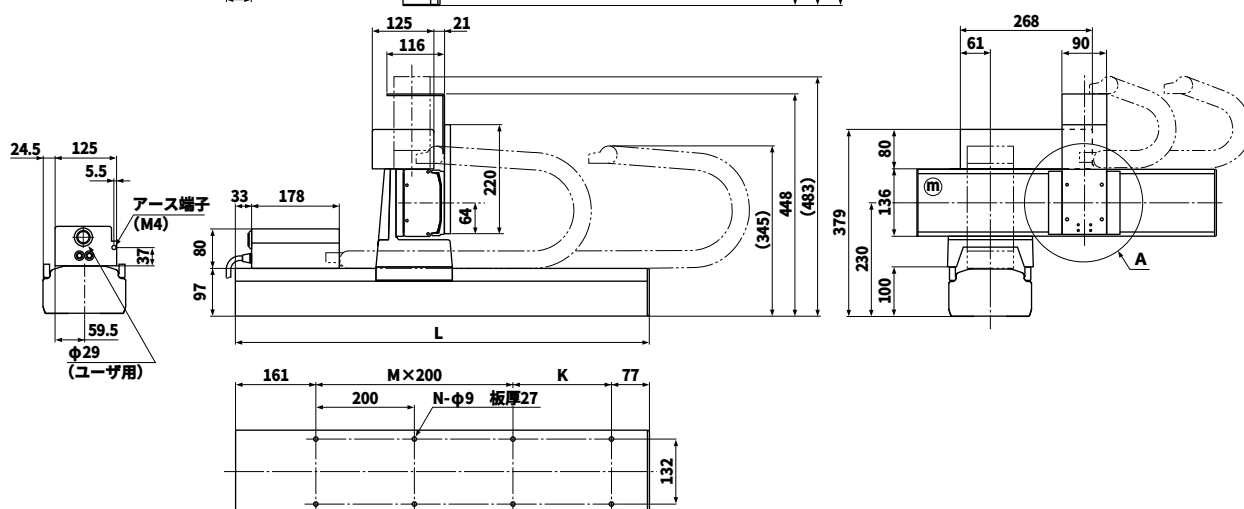
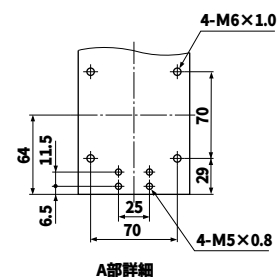
■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

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ストレージ	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
Yストレージ	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - A1 -125- 55 - ZF -350- 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ドライバ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FD 7ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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	100W/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	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

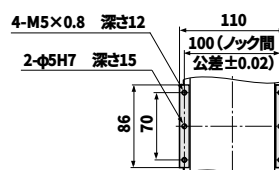
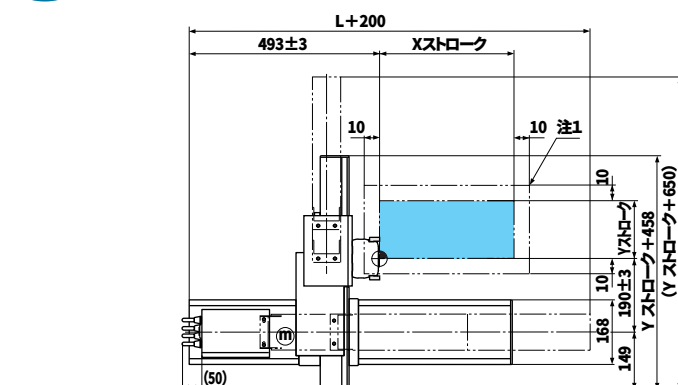
■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

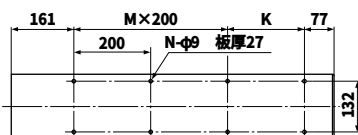
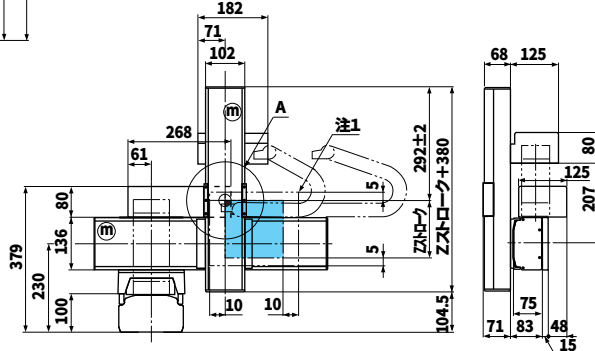
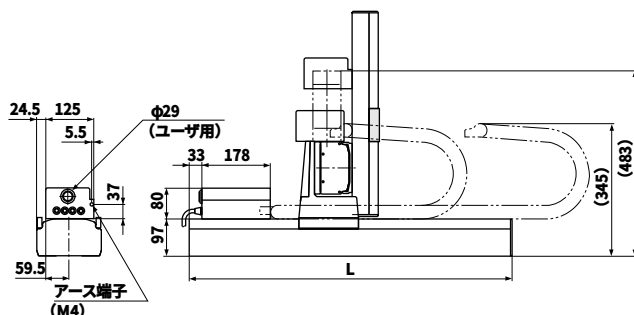
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - A1 - 125 - 55 - ZFB - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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

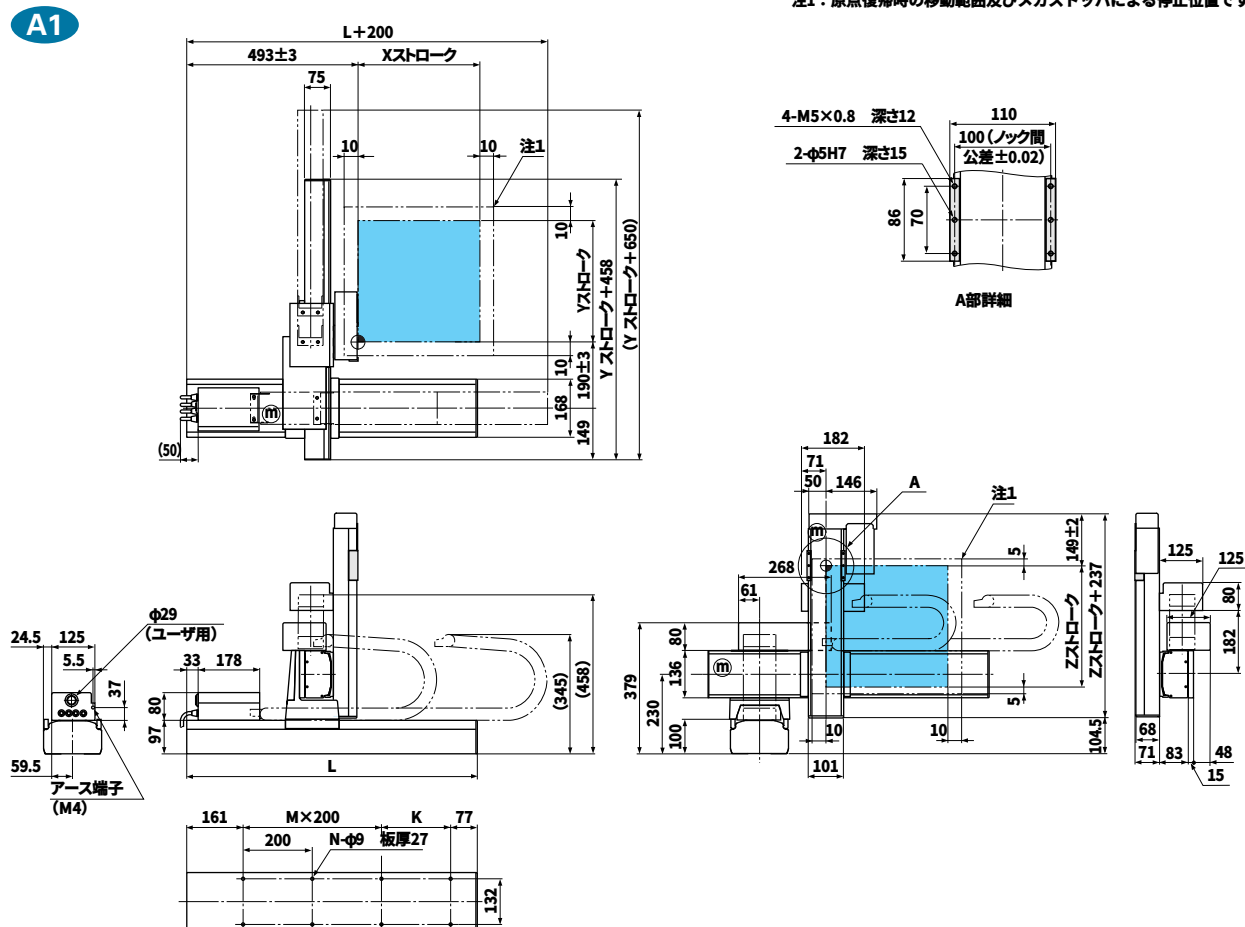
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXYt - C - A1 - 125 - 55 - ZRF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

■ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/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	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150 10kg	
最大可搬質量	6kg	

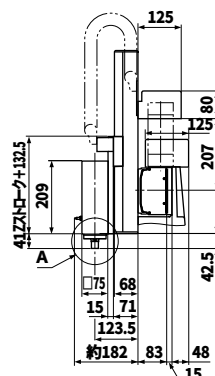
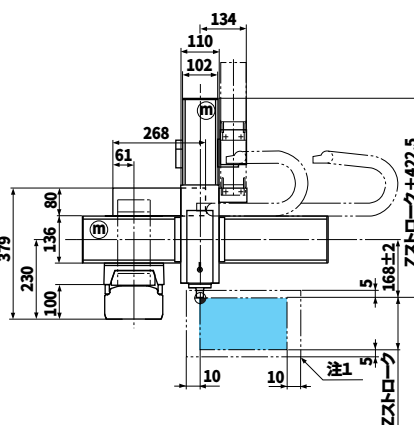
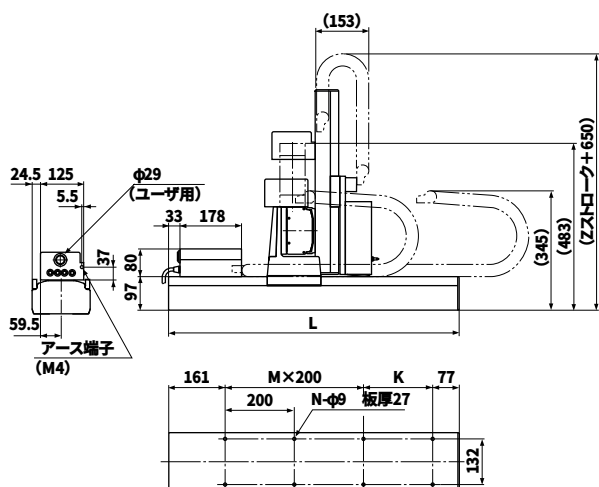
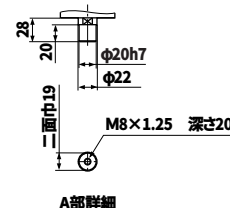
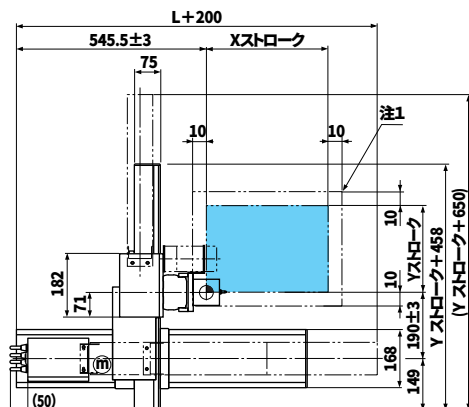
■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm~350mm
Y軸 ストローク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg

※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。

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - A2 - 125 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 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ドライバ型式 — 電源電圧

■XY軸基本仕様

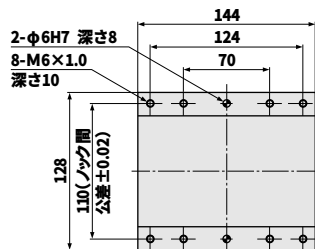
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250～1250mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション5m、10m		
コントローラ	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。

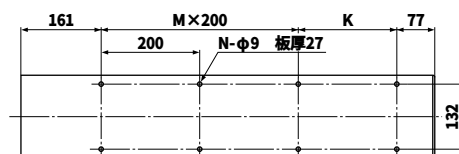
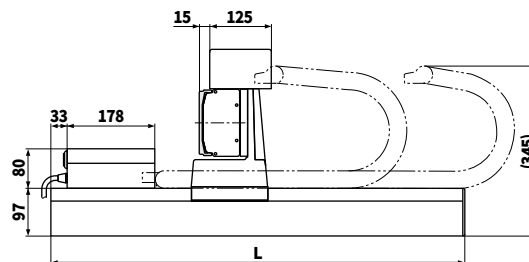
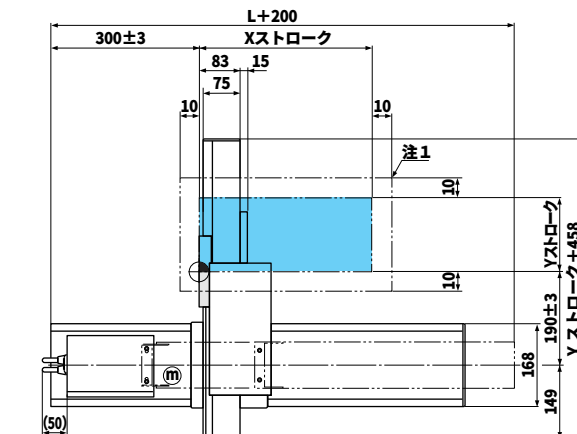
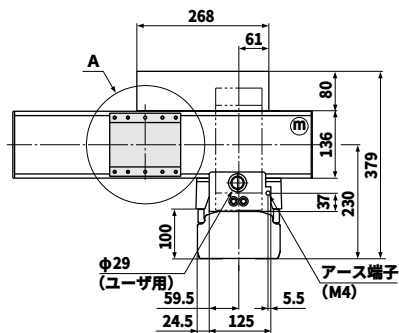
■可搬質量表

Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - A2 - 125 - 55 - IO - 3L - DRCH - 1515 - 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 — 電源電圧

■XY軸基本仕様

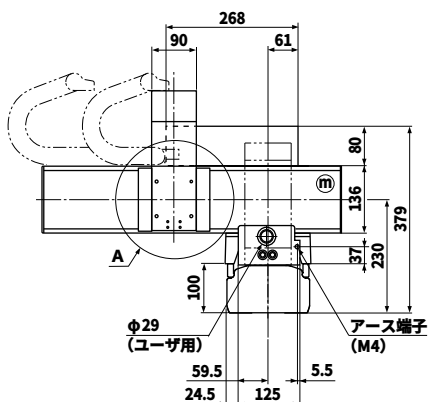
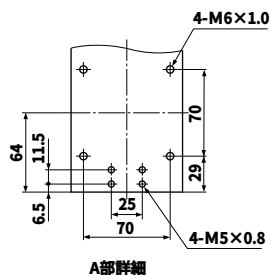
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250～1250mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	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。

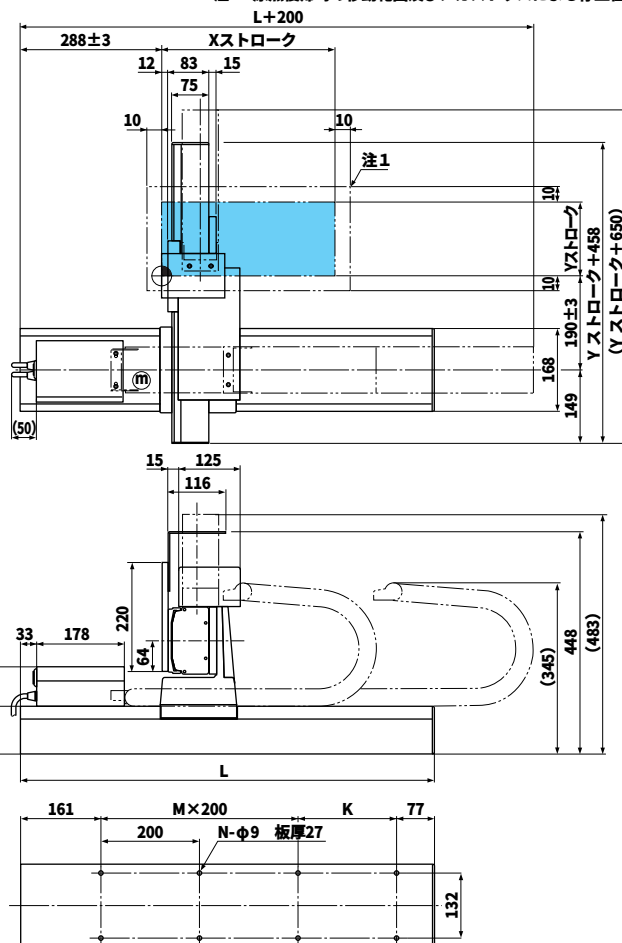
■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - A2 - 125 - 55 - ZF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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	100W/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	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

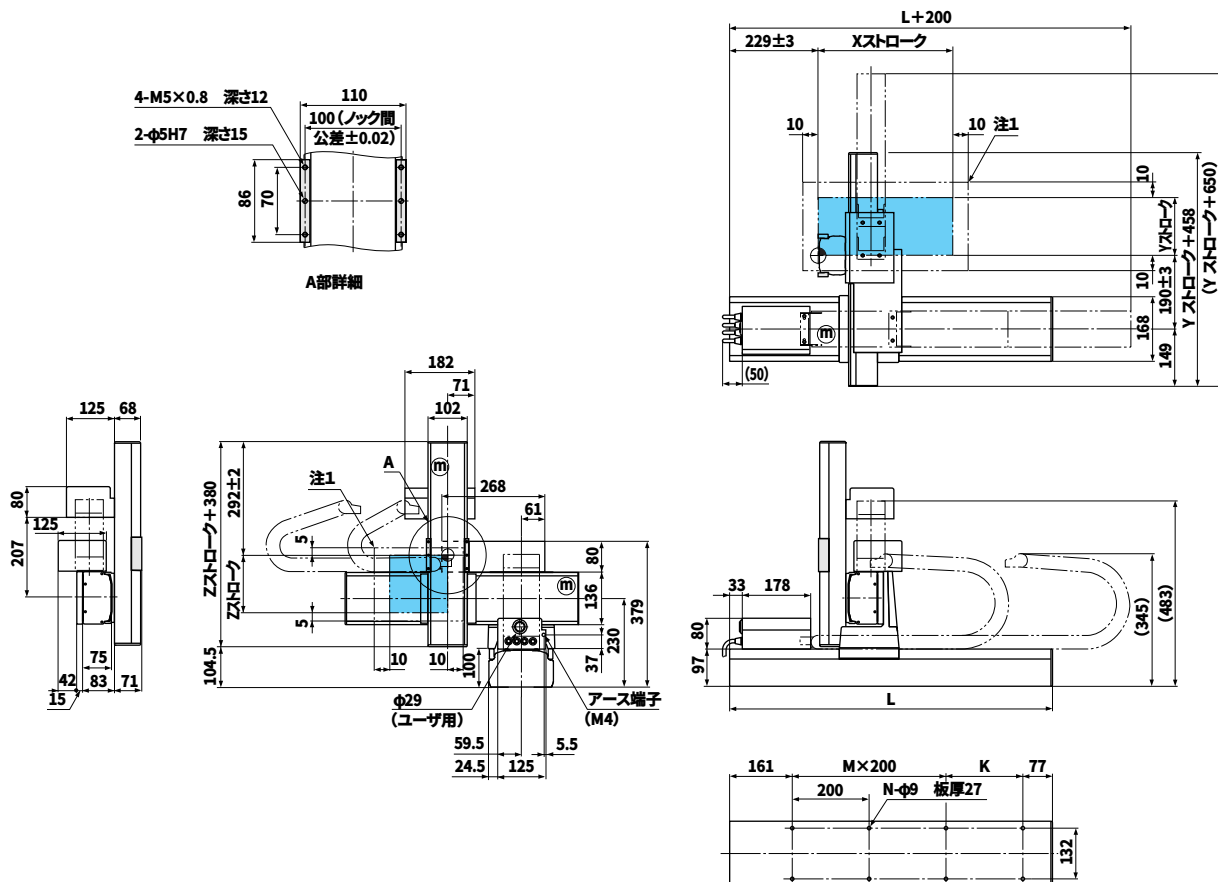
■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

※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。

A2



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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXyt - C - A2 - 125 - 55 - ZFB - 350 - 3L - QRCH - 3 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	150~550mm
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	

※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

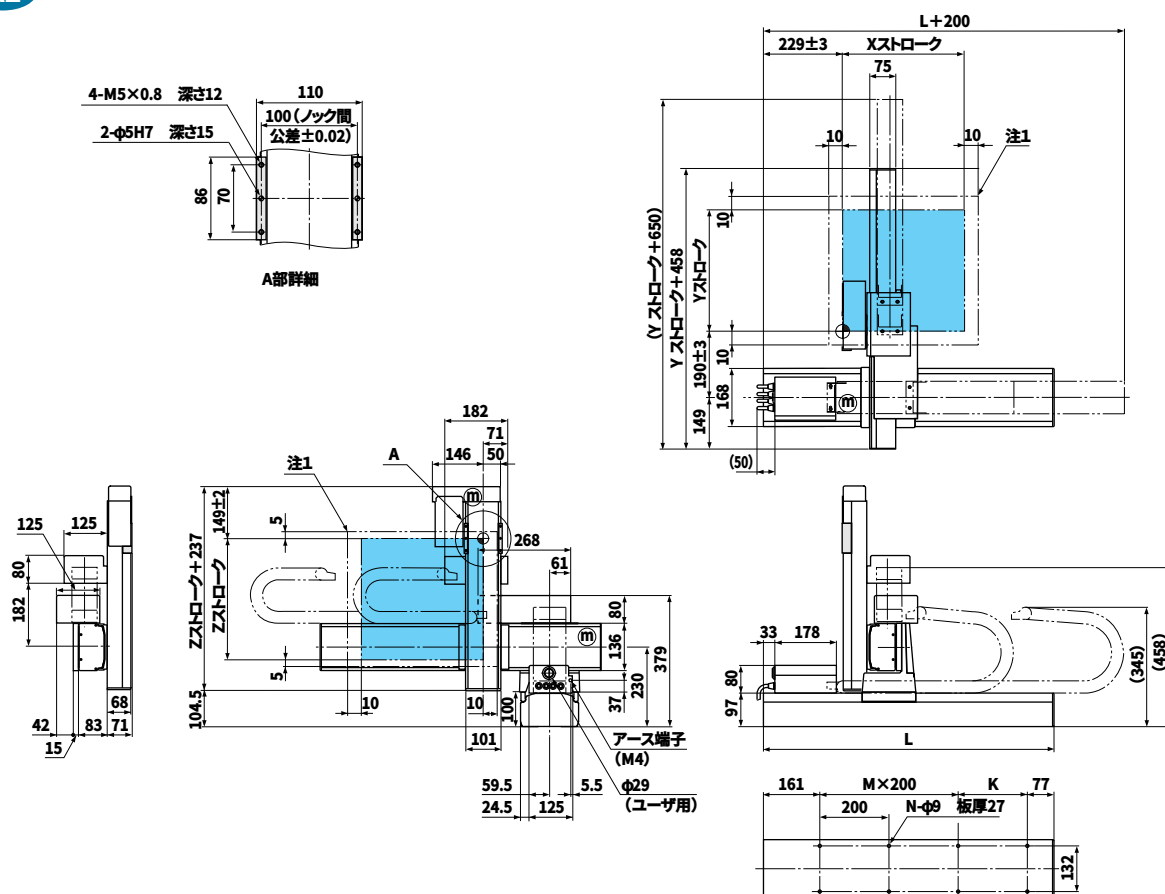
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm~350mm
Y軸 ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXyt - C - A2 - 125 - 55 - ZRF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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。

■Z軸基本仕様

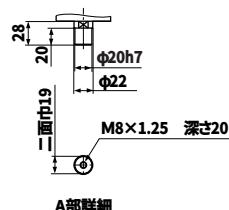
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150 10kg	
最大可搬質量	6kg	

■可搬質量表

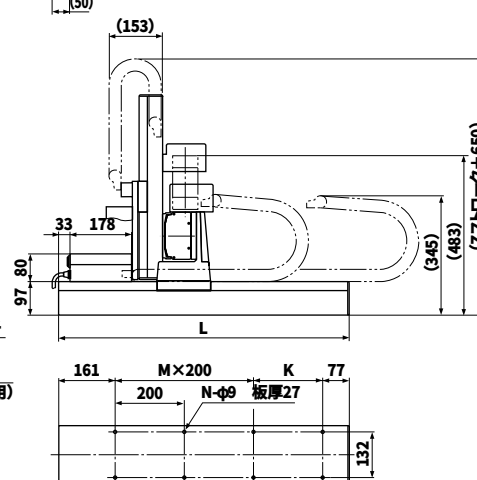
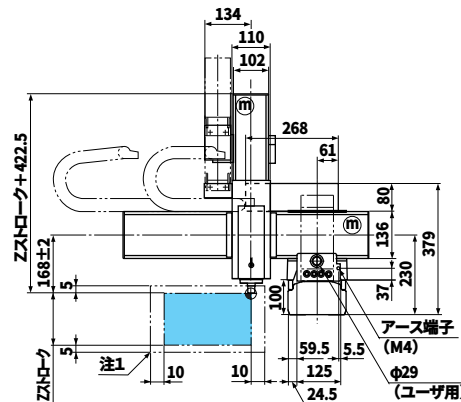
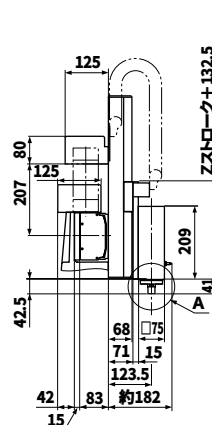
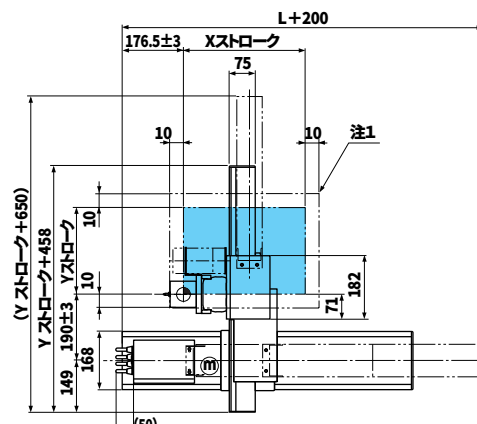
		Z軸ストローク
		150mm~350mm
Y軸 ストローク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - A3 - 125 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 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ドライバ型式 — 電源電圧

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション5m、10m		
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2		

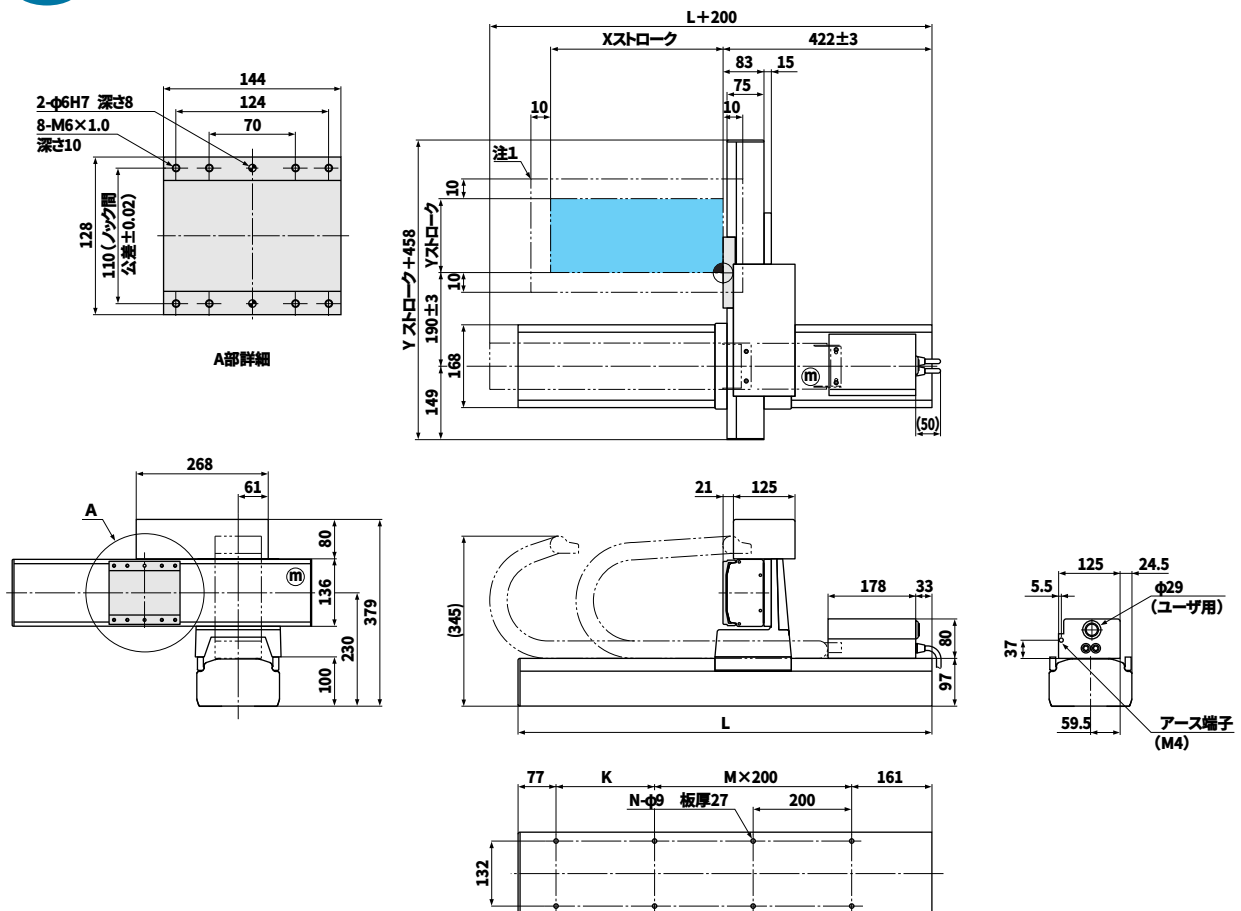
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

A3

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - A3 - 125 - 55 - IO - 3L - DRCH - 1515 - 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 — 電源電圧

■XY軸基本仕様

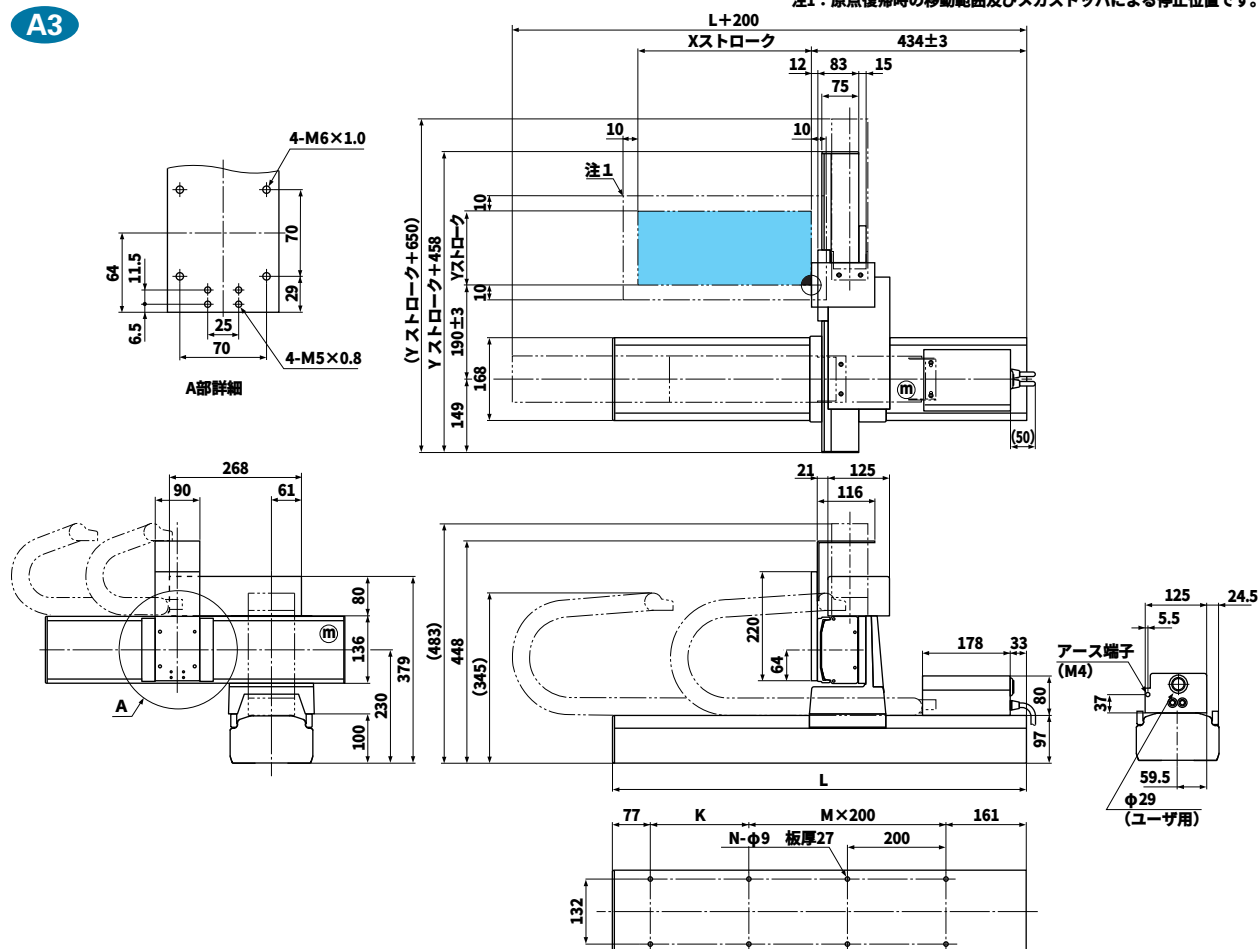
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250～1250mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2		

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	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。

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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - A3 - 125 - 55 - ZF - 350 - 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ドライバ型式 — 電源電圧 — 拡張IO — 3.5FD 7ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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	

※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

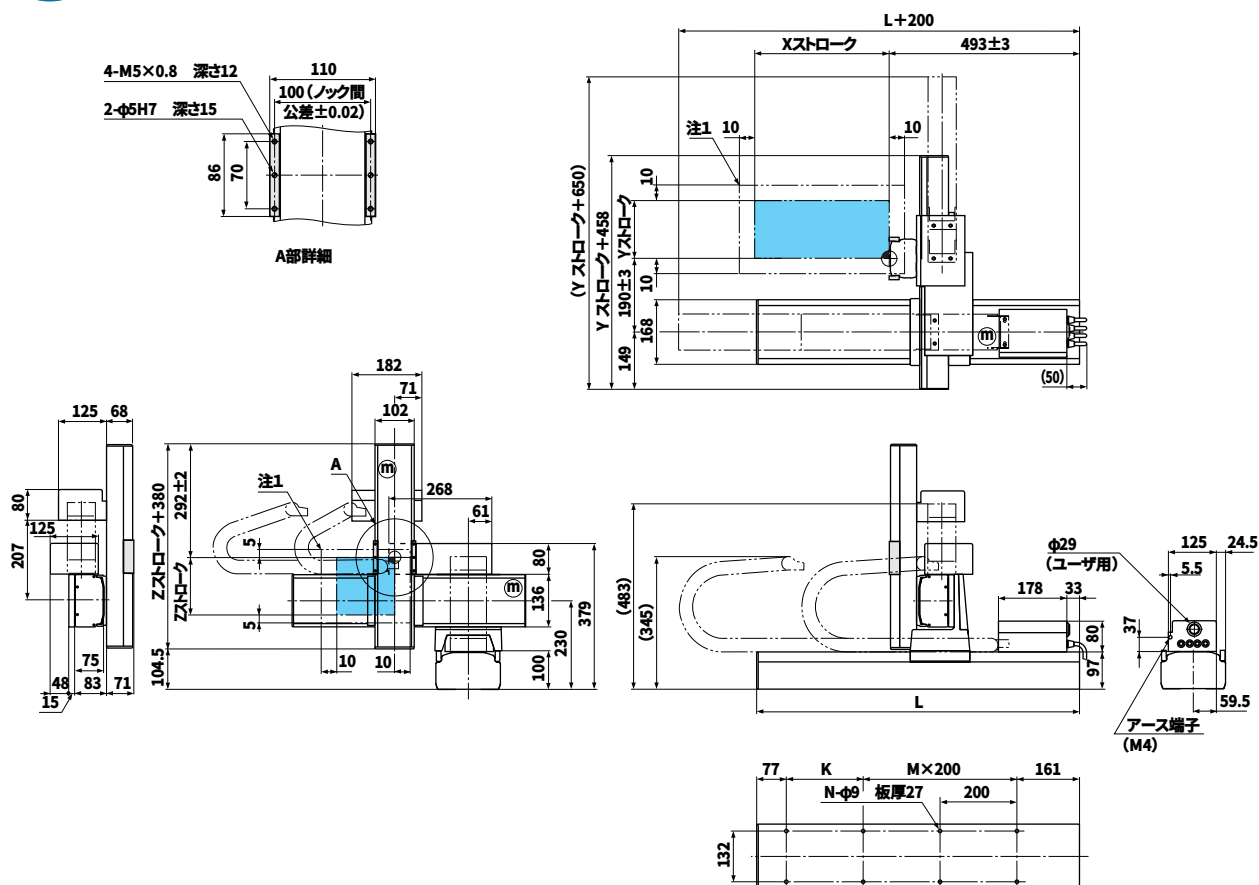
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - A3 - 125 - 55 - ZFB - 350 - 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ドライバ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FD 'Dドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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

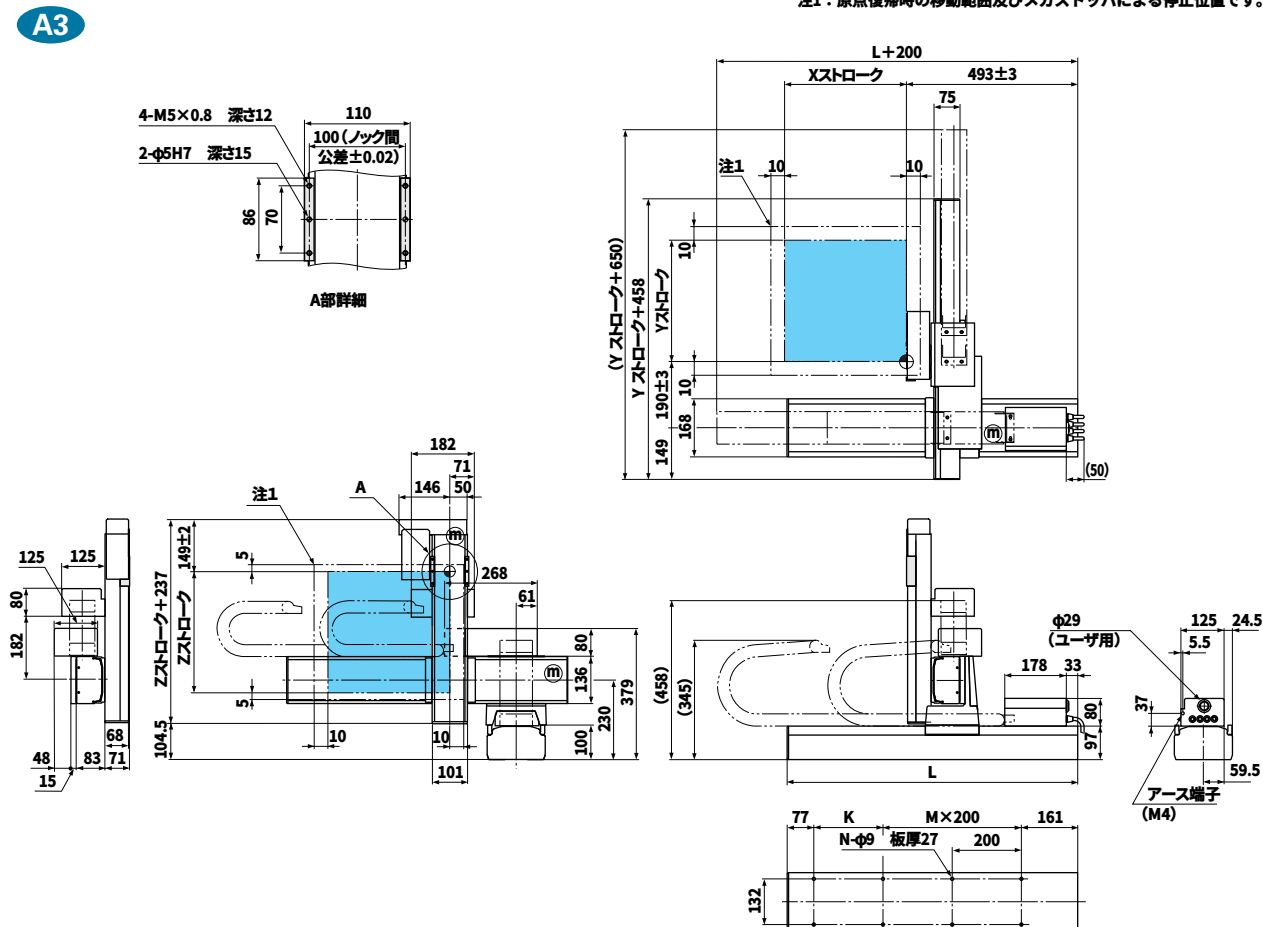
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - A3 - 125 - 55 - ZRF - 350 - 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ドライバ型式 — 電源電圧 — 拡張IO — 3.5FD 7ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	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

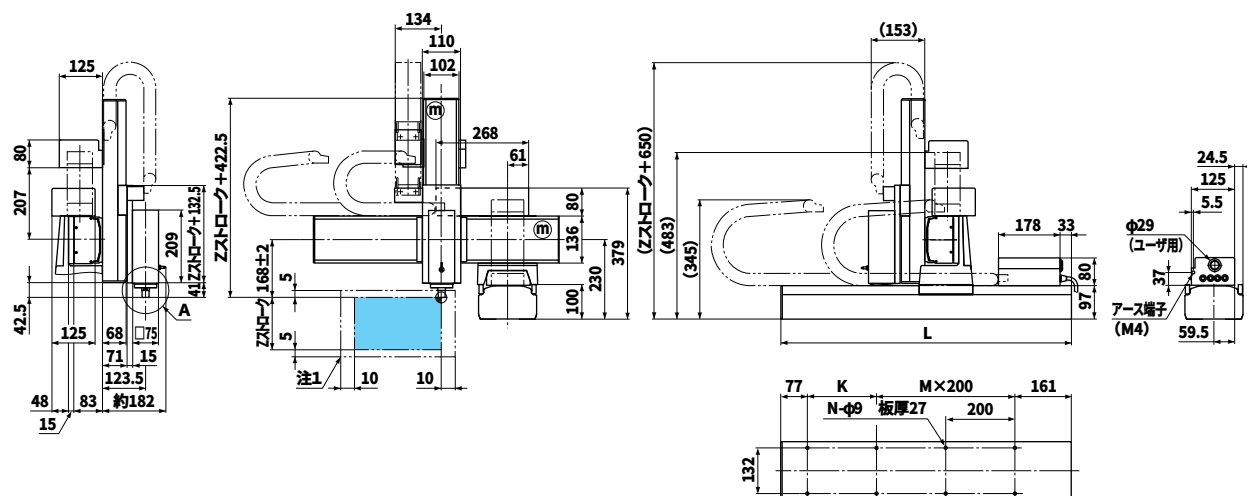
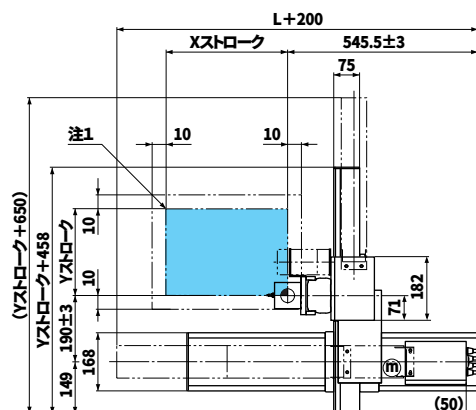
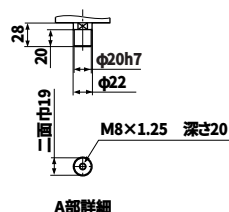
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150 10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg

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。

A3



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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXyt - C - A4 - 125 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 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ドライブ型式 - 電源電圧

■XY軸基本仕様

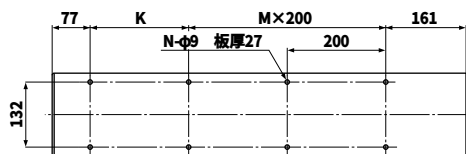
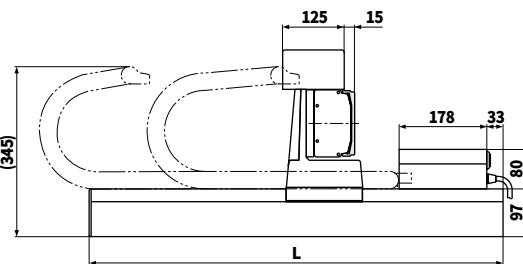
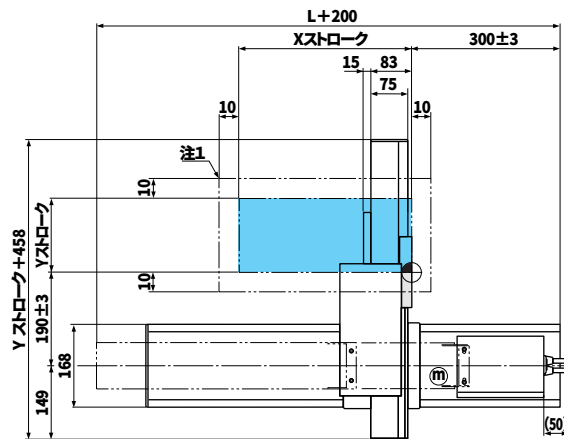
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	ストローク 最高速度
		～850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250～1250mm
	Y軸	150～550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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

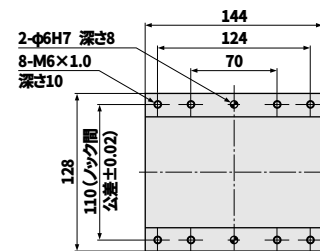
Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

A4

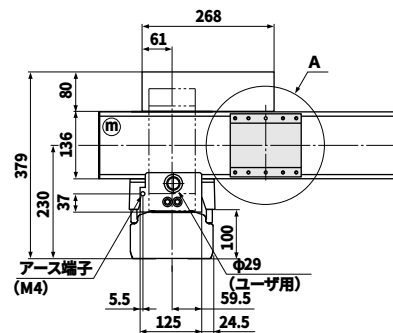


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550						

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。



A部詳細



■ ロボット型式

MXyt - C - A4 - 125 - 55 - IO - 3L - DRCH - 1515 - 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 — 電源電圧

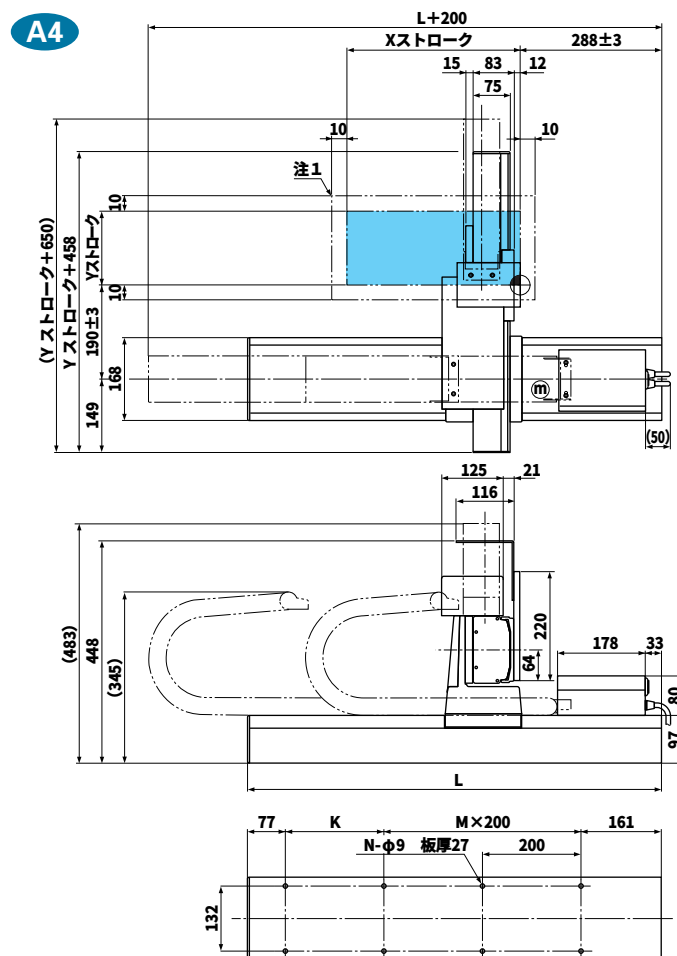
■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2		

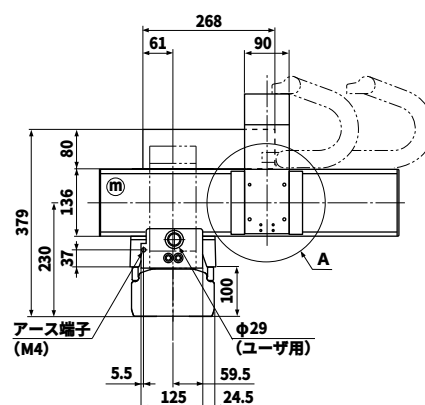
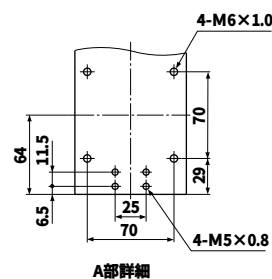
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg



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ストレージ	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
Yストレージ	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - A4 - 125 - 55 - ZF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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	

※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。

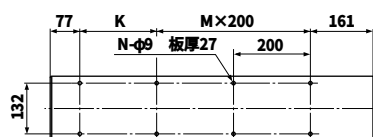
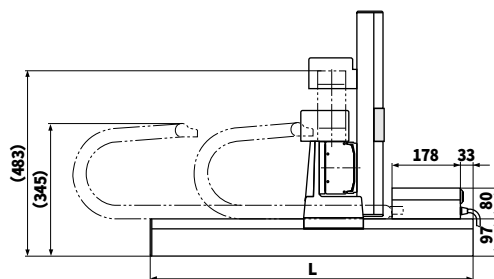
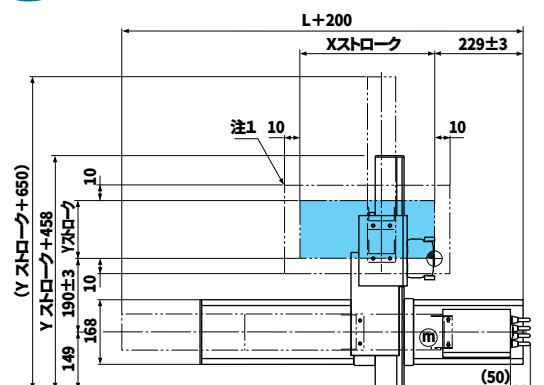
■ Z軸基本仕様

駆動方式	100W/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	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

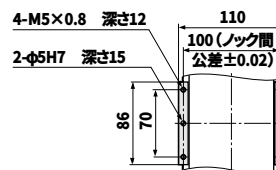
		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

A4

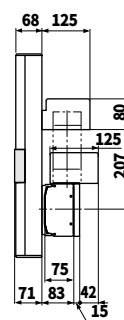
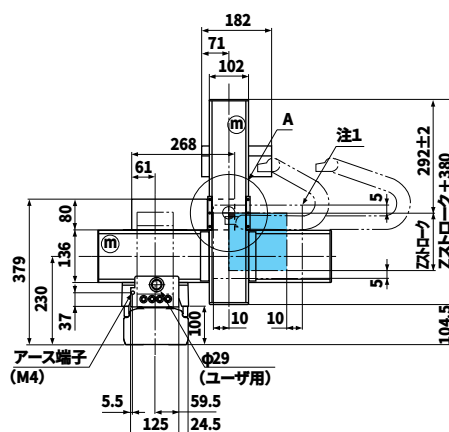


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

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



■ ロボット型式

MXyt - C - A4 - 125 - 55 - ZFB - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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	

※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。

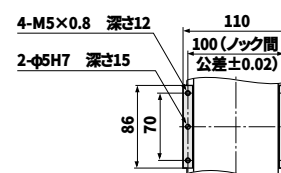
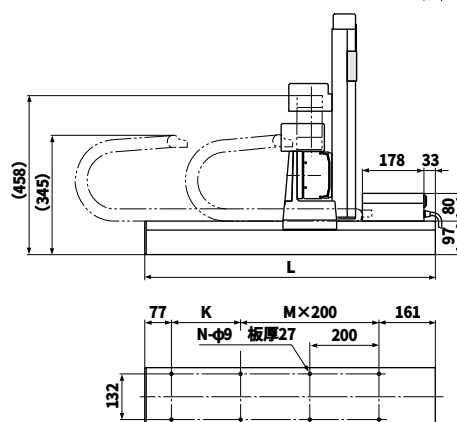
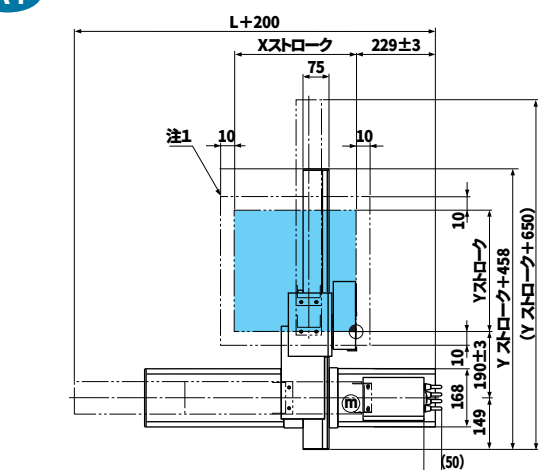
■ Z軸基本仕様

駆動方式	100W/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	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350 8kg
最大可搬質量	10kg

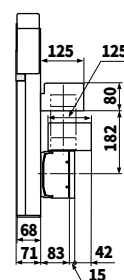
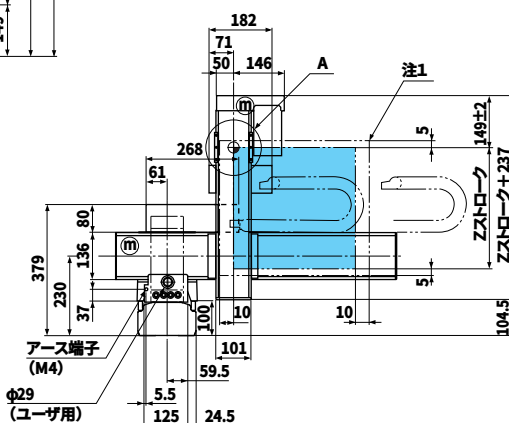
■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

A4



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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

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。

■ ロボット型式

MXyt - C - A4 - 125 - 55 - ZRF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	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。

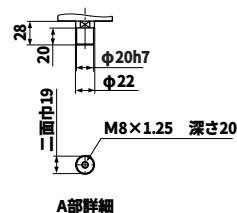
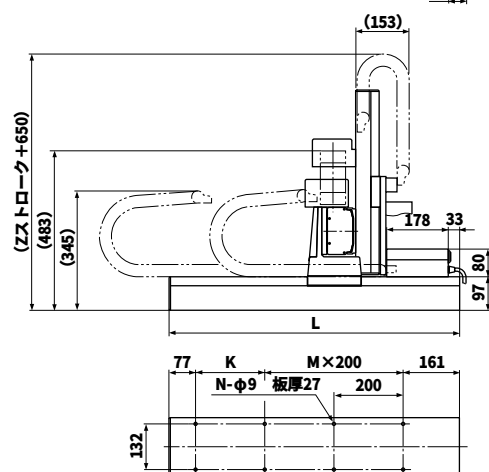
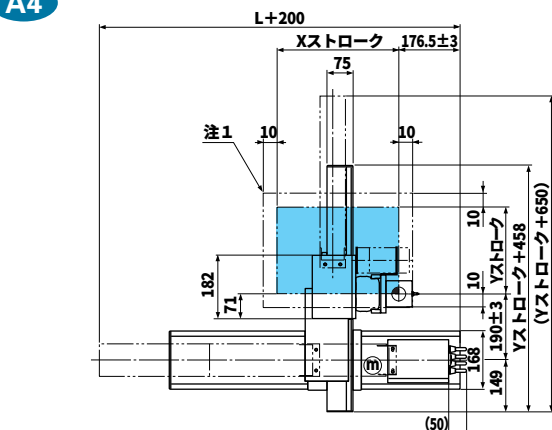
■ Z R軸基本仕様

駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/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	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150 10kg
最大可搬質量		6kg

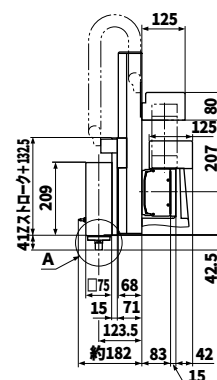
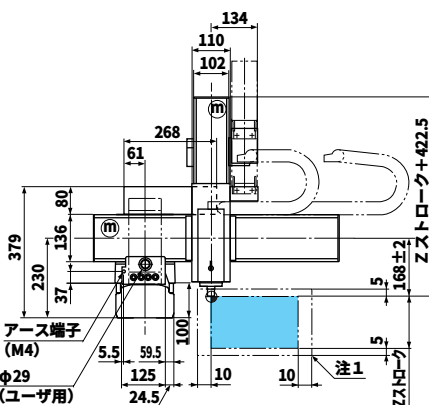
■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y軸ストローク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

ロボット型式

MXyt - C - G1 - 125 - 65 - 3L - DRCH-1515-200

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 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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%
分解能	Y軸	1000mm/sec
	X軸	0.0024mm/pulse
繰返し位置決め精度	Y軸	0.0024mm/pulse
	X軸	±0.02mm
減速機構	Y軸	±0.02mm
	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
	X軸	250~1250mm
ロボットケーブル長	Y軸	150~650mm
	X軸	3.5m、オプション:5m、10m
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

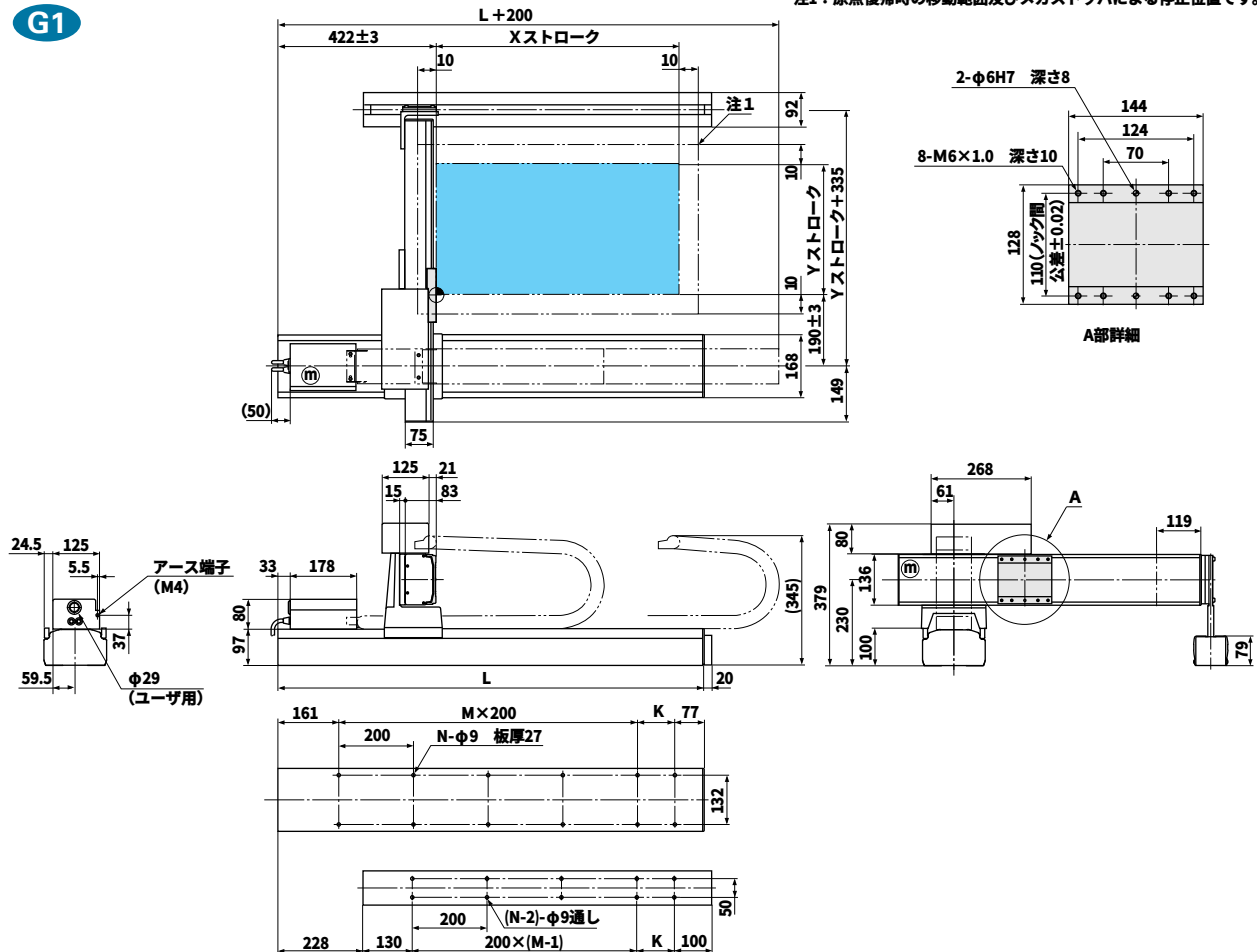
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	30kg
	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

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。



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					

■ロボット型式

MXYt - C - G1 - 125 - 65 - IO - 3L - DRCH - 1515 - 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 - 通用コントローラ - 軸数orドライバ型式 - 電源電圧

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	150~650mm
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	

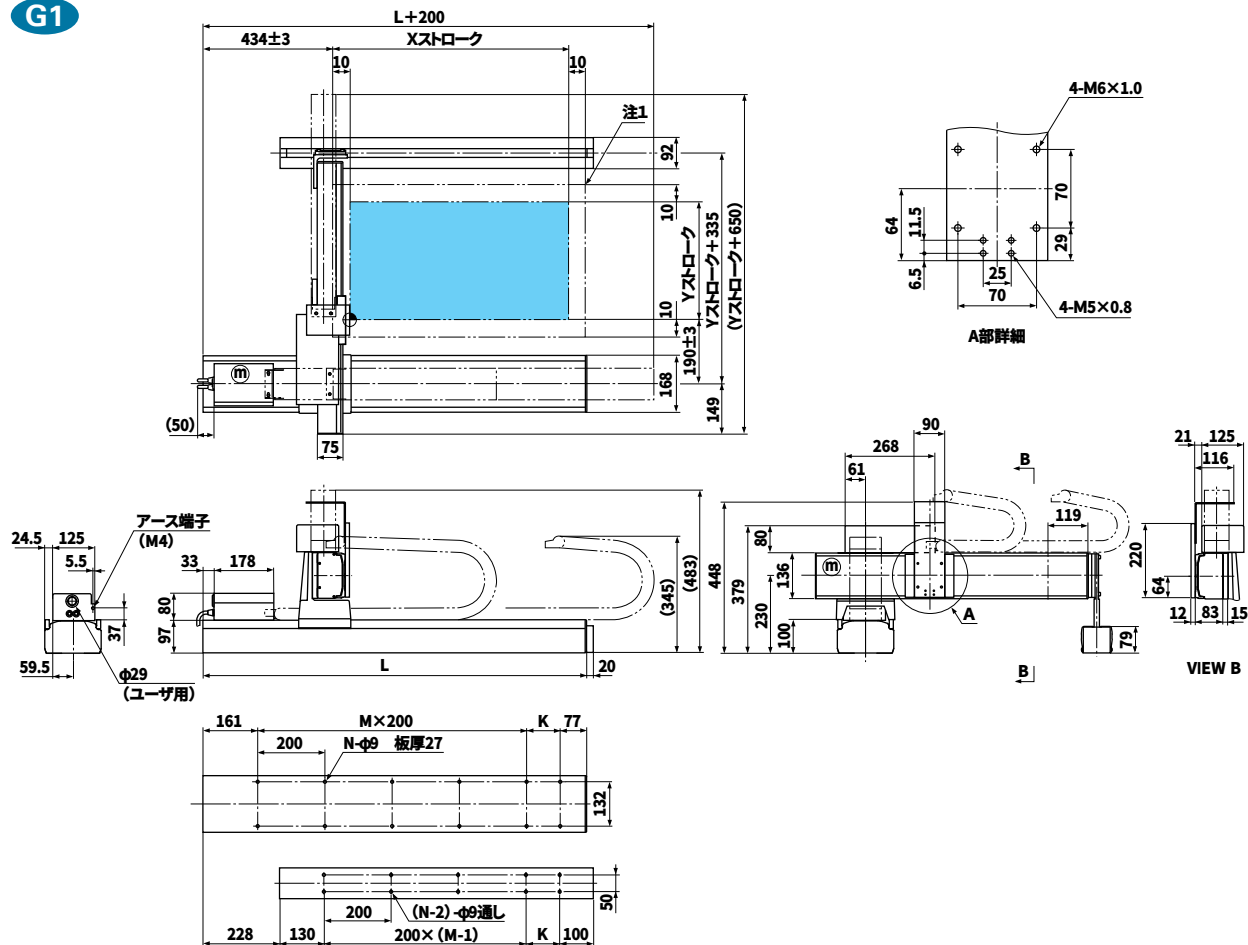
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸 ストローク	150mm	30kg
	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					

■ ロボット型式

MXyt - C - G1 - 125 - 65 - ZF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150~650mm	
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

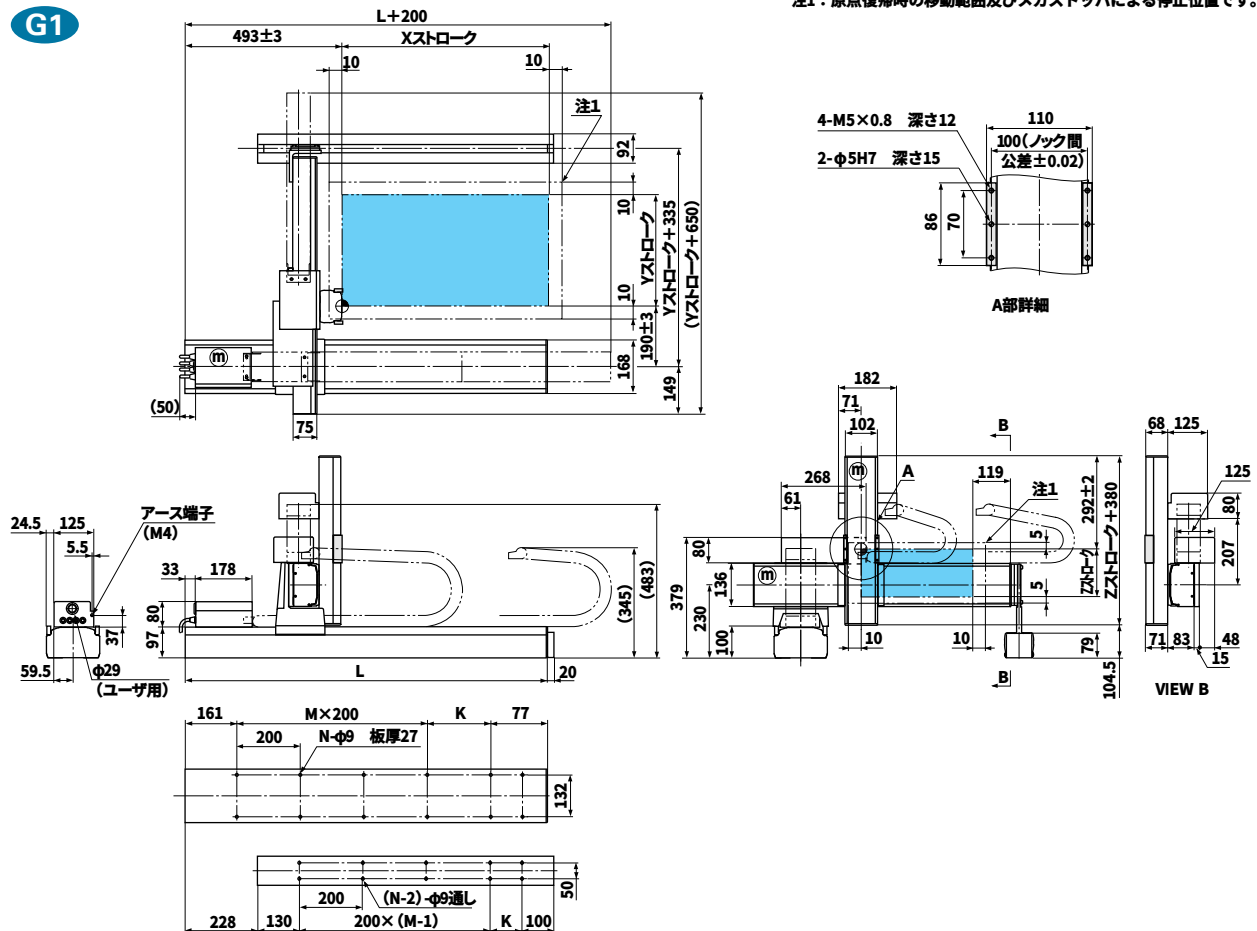
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg
	650mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - G1 - 125 - 65 - ZFB - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
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

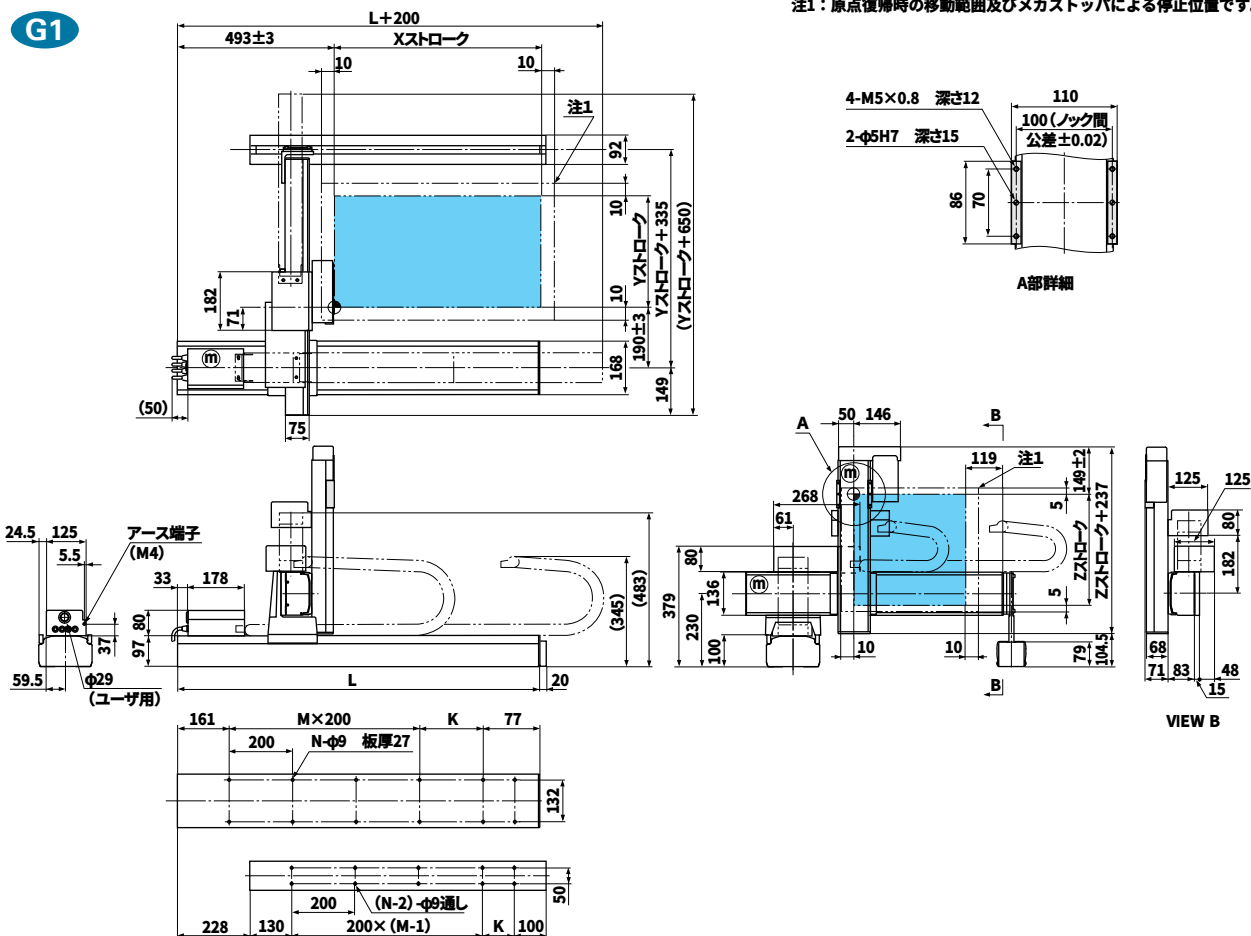
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg
	650mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXyt - C - G1 - 125 - 65 - ZRF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	150~650mm
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	

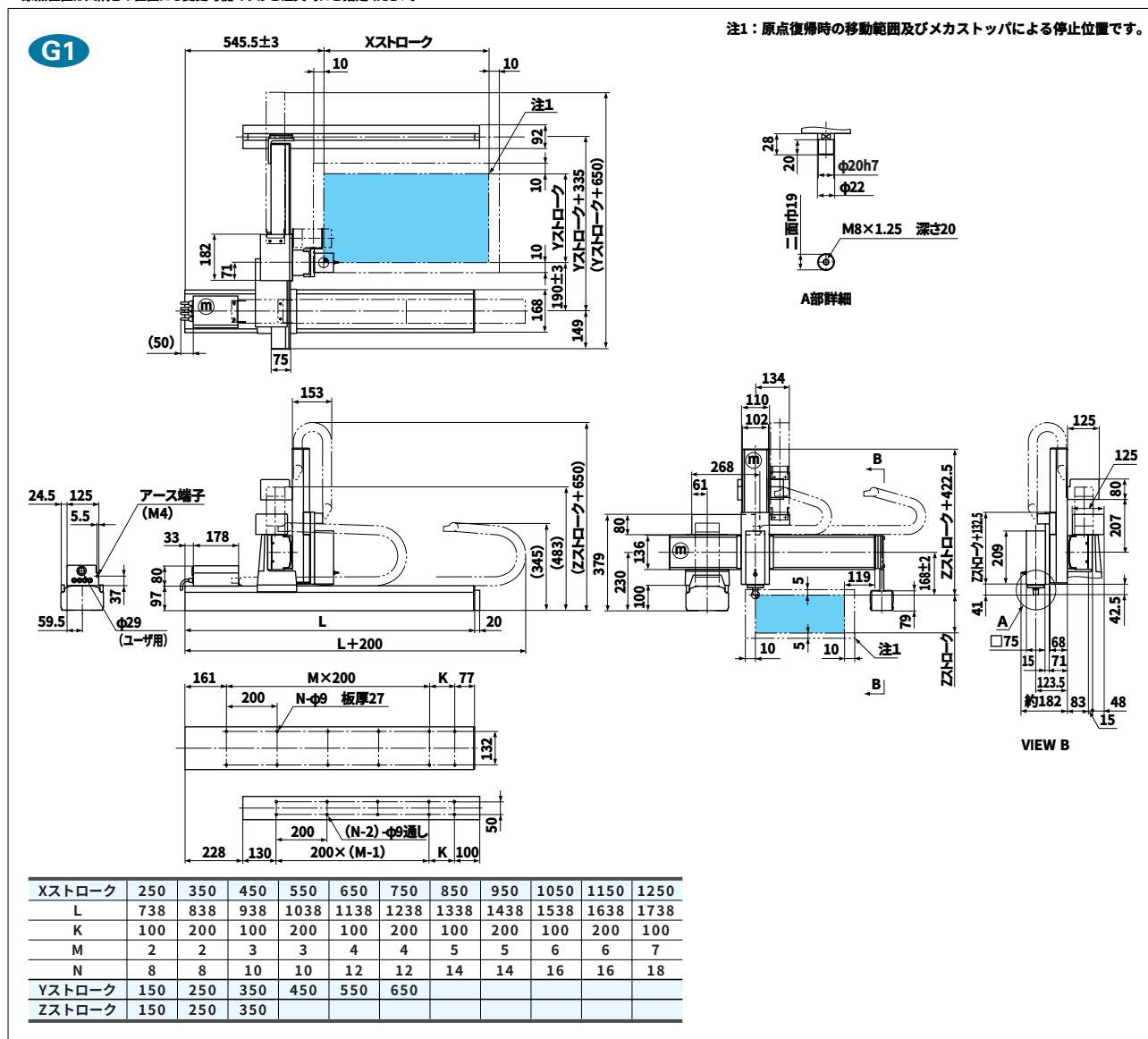
■Z軸基本仕様

駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/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	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150 10kg	
最大可搬質量	6kg	

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm~350mm
Y軸ストローク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg
	650mm	6kg

※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。



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。

■ロボット型式

MXyt - C - G2 - 125 - 65 - 3L - DRCH-1515-200

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 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧

■XY軸基本仕様

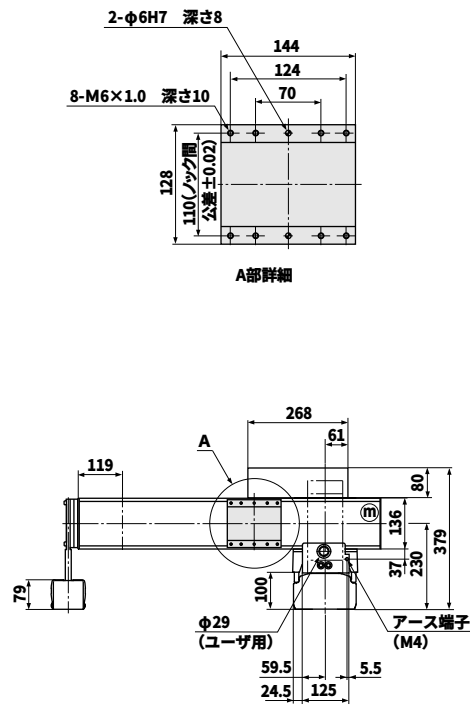
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	ストローク 最高速度
		～850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
分解能	Y軸	1000mm/sec
	X軸	0.0024mm/pulse
繰返し位置決め精度	Y軸	0.0024mm/pulse
	X軸	±0.02mm
減速機構	Y軸	±0.02mm
	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
	X軸	250～1250mm
ロボットケーブル長	Y軸	150～650mm
	X軸	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。

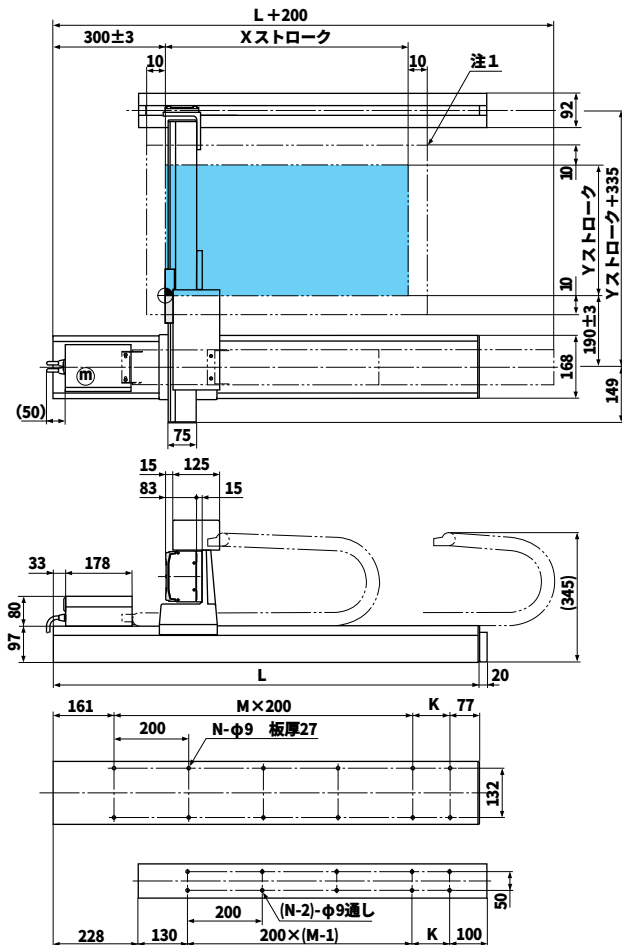
■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	30kg
	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					

■ ロボット型式

MXyt - C - G2 - 125 - 65 - IO - 3L - DRCH - 1515 - 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 — 電源電圧

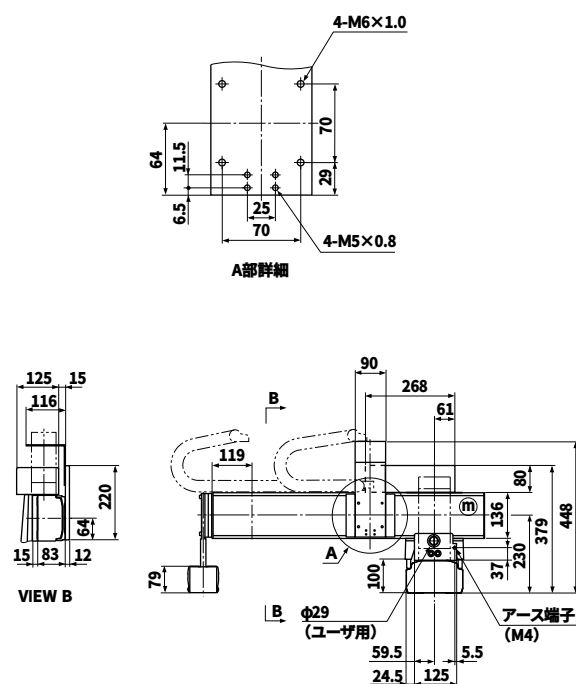
■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
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		

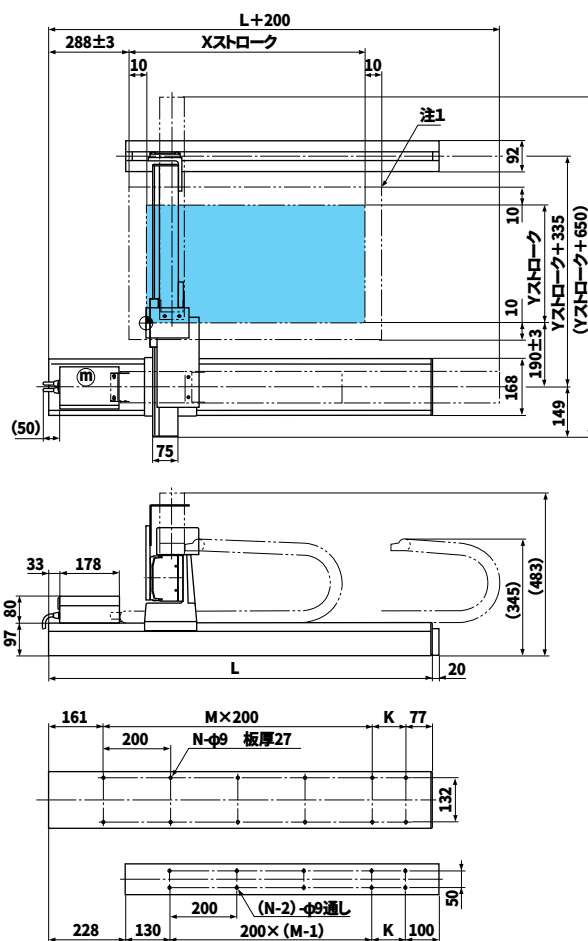
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	30kg
	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					

■ ロボット型式

MXyt - C - G2 -125- 65 - ZF -350- 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
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	

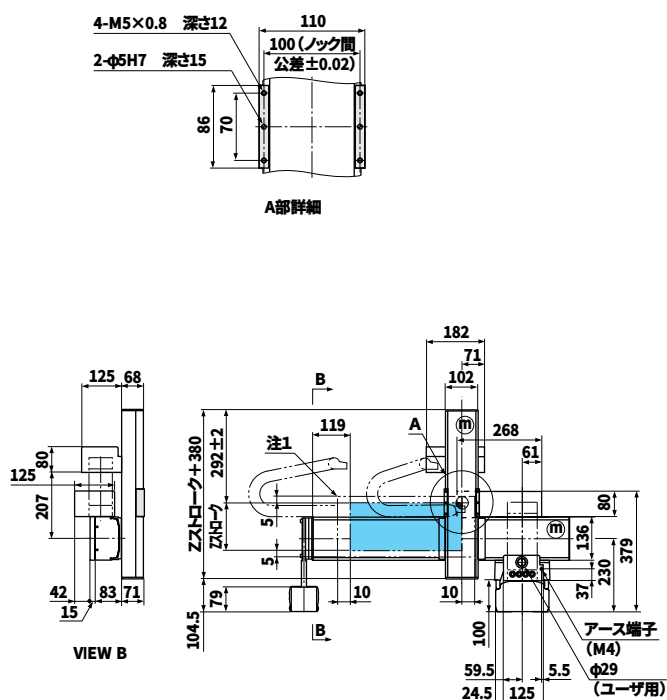
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■ Z軸基本仕様

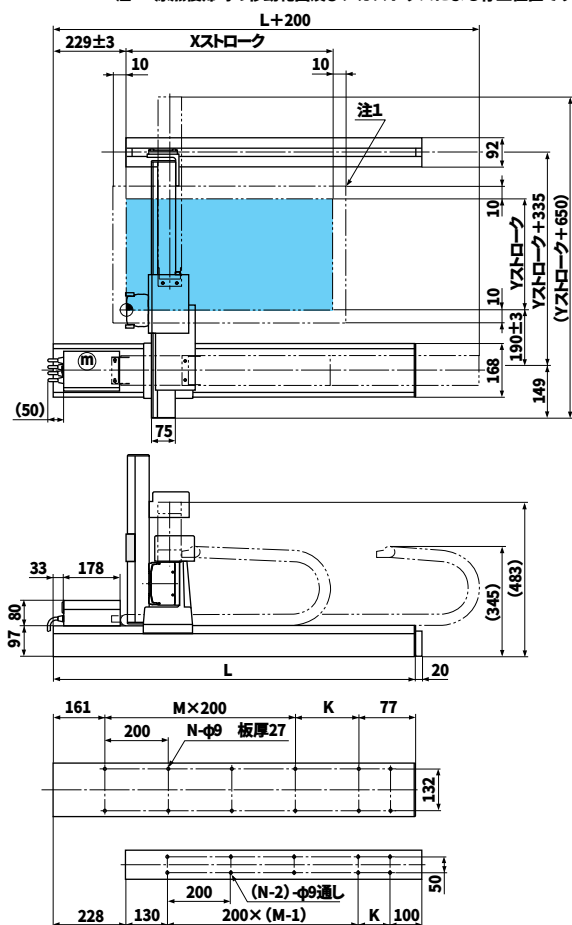
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg
	650mm	10kg



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - G2 - 125 - 65 - ZFB - 350 - 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ドライバ型式 — 電源電圧 — 拡張IO — 3.5FD 7ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
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	

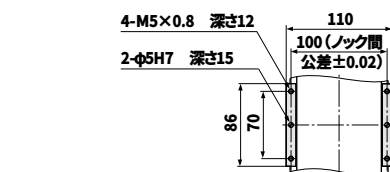
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■ Z軸基本仕様

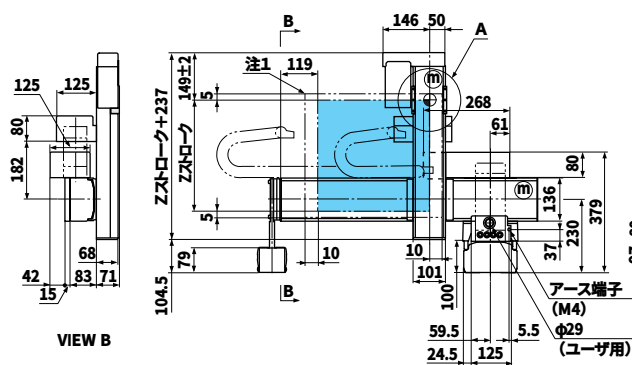
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

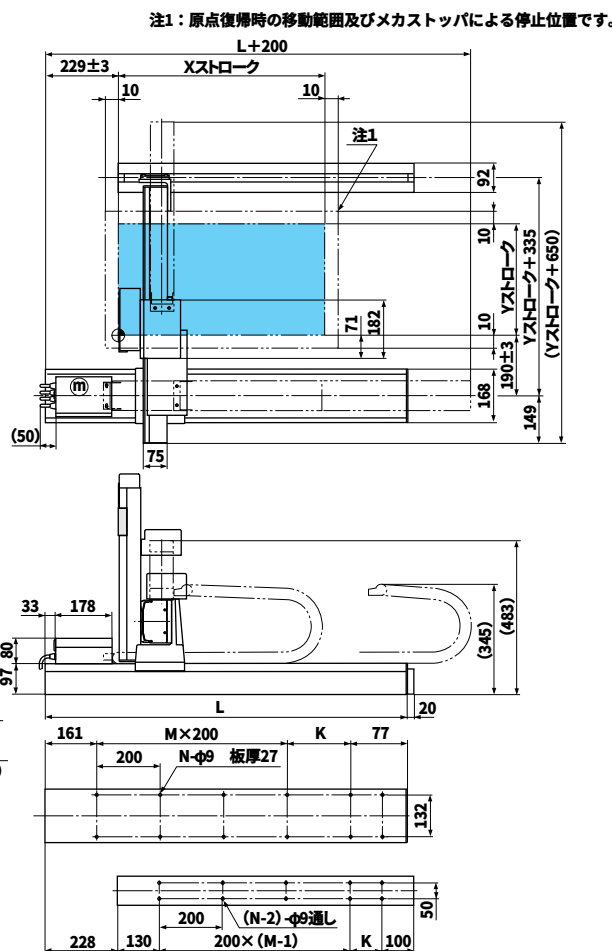
		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg
	650mm	10kg



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	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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - G2 - 125 - 65 - ZRF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション：5m、10m		
コントローラ	TRCH4、QRCH-4		

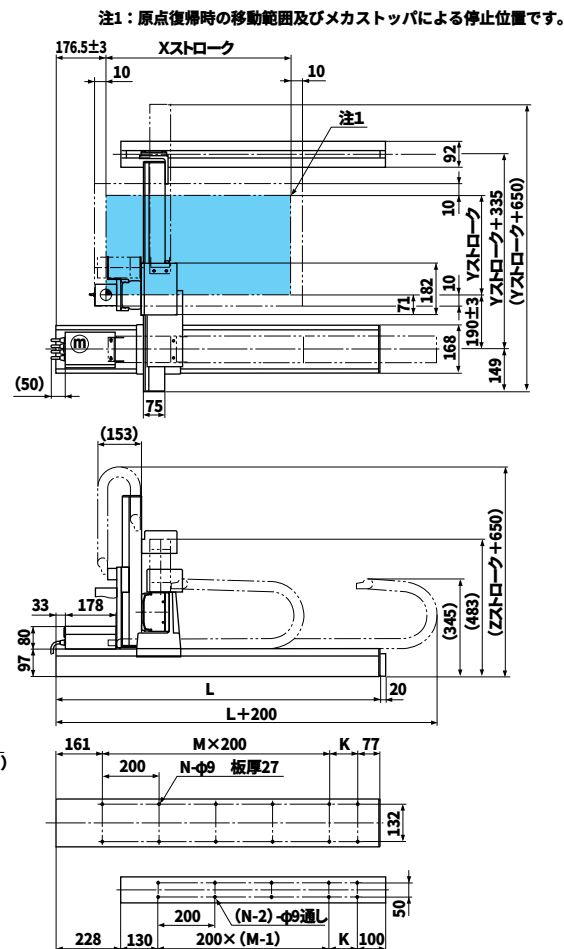
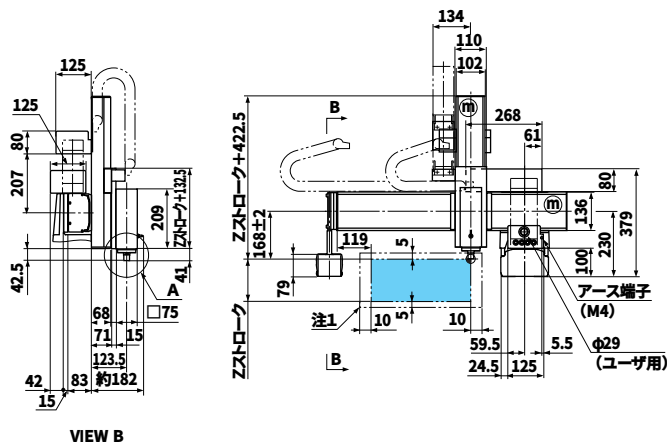
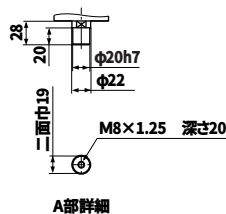
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■ Z R軸基本仕様

駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/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	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150 10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg
	650mm	6kg



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - G3 - 125 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - 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ドライブ型式 — 電源電圧

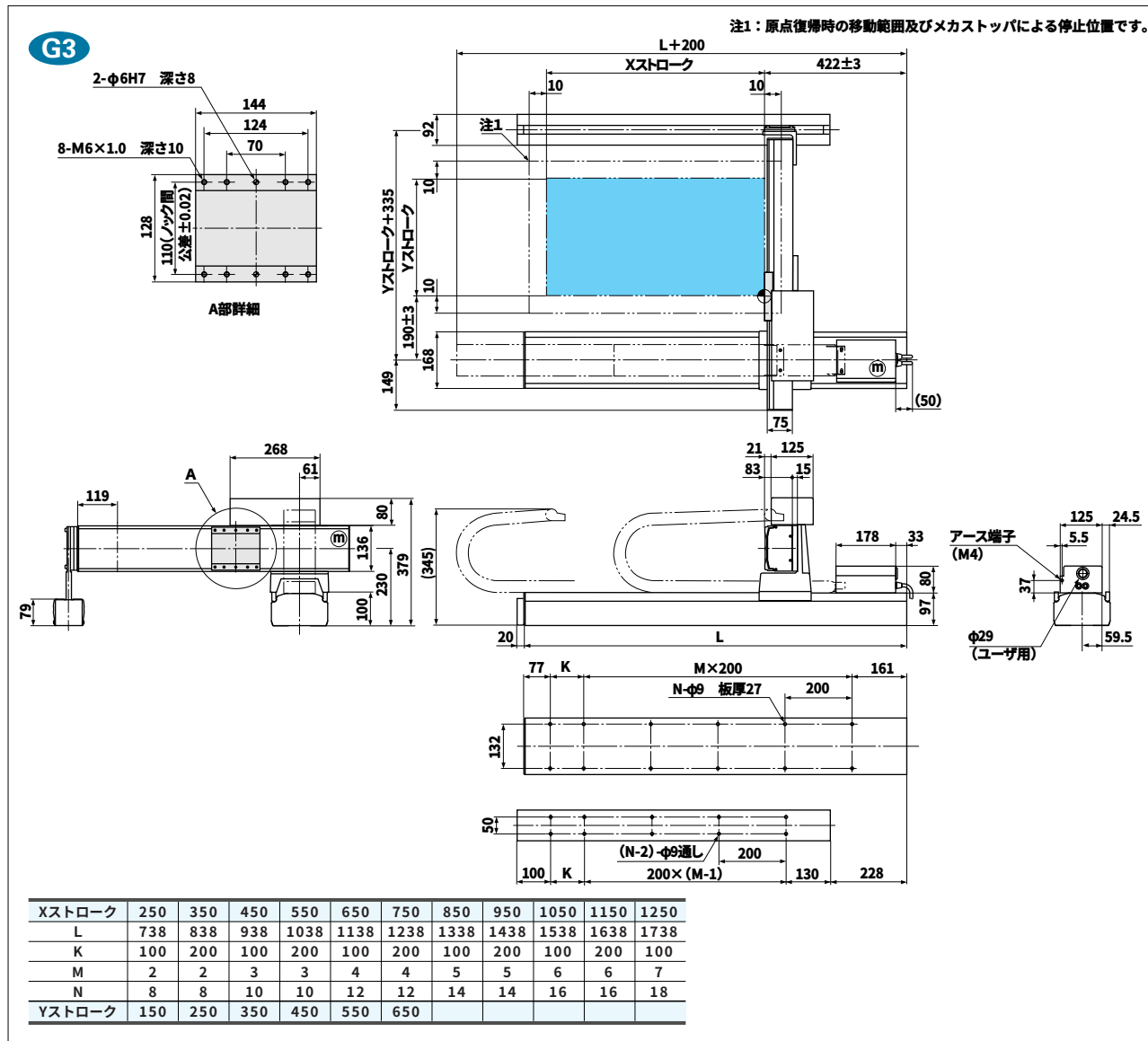
■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
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	150mm	30kg
	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg



■ ロボット型式

MXyt - C - G3 -125- 65 - IO - 3L -DRCH-1515-200

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 — 電源電圧

■XY軸基本仕様

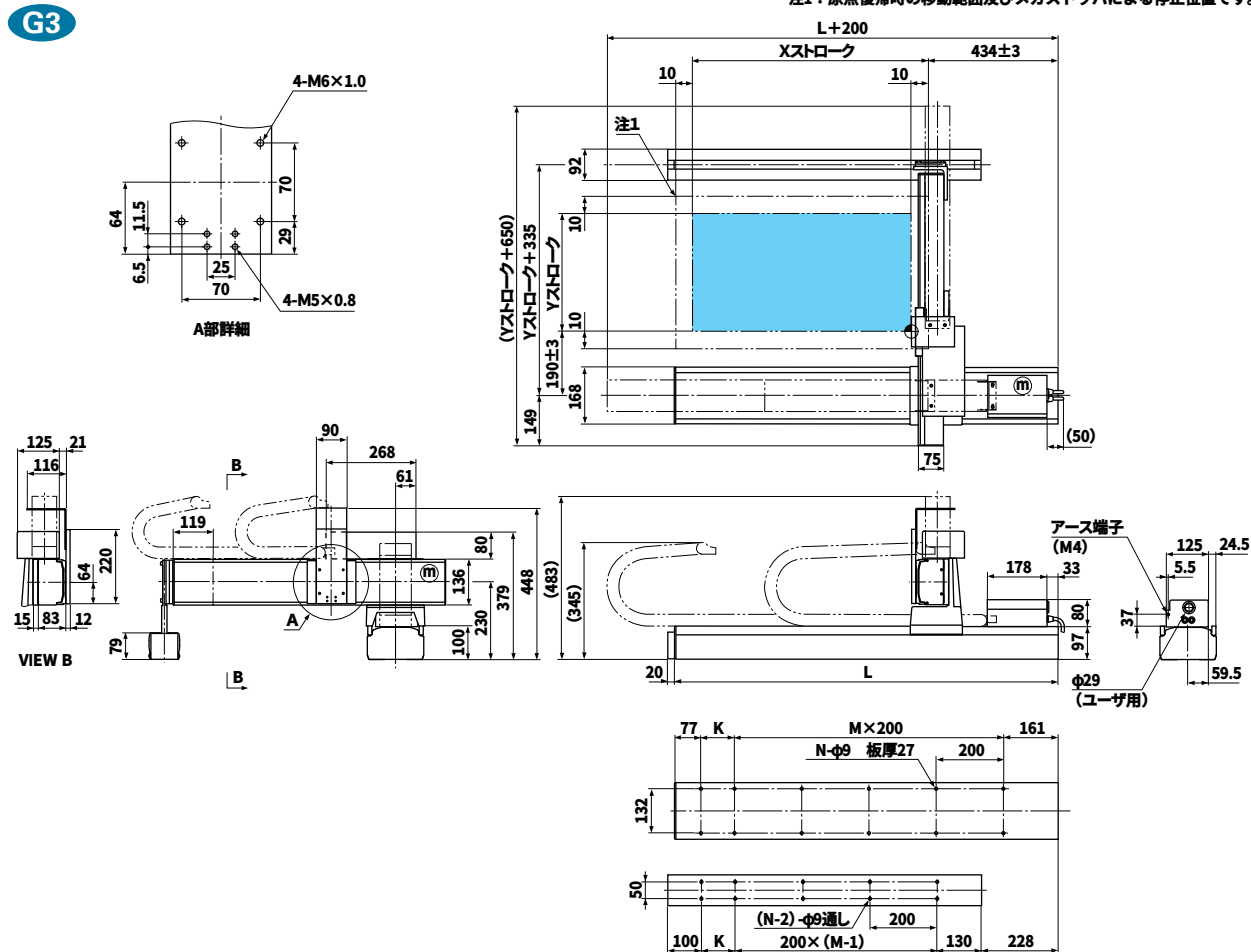
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec、85%
		1050mm	700mm/sec、70%
		1150mm	600mm/sec、60%
		1250mm	500mm/sec、50%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	250～1250mm	
	Y軸	150～650mm	
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	150mm	30kg
	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。



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					

■ ロボット型式

MXyt - C - G3 - 125 - 65 - ZF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
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

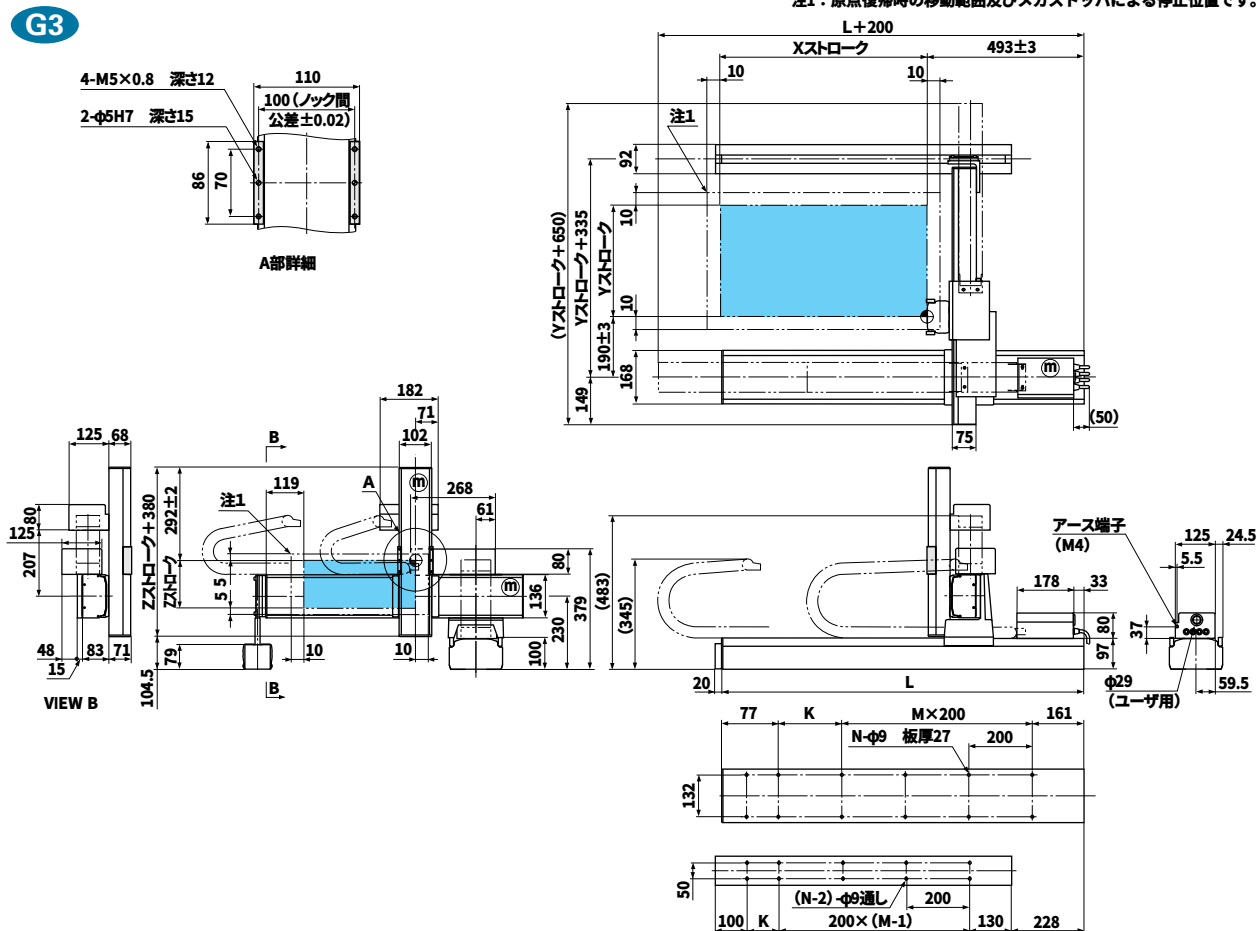
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg
	650mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - G3 - 125 - 65 - ZFB - 350 - 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/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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
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

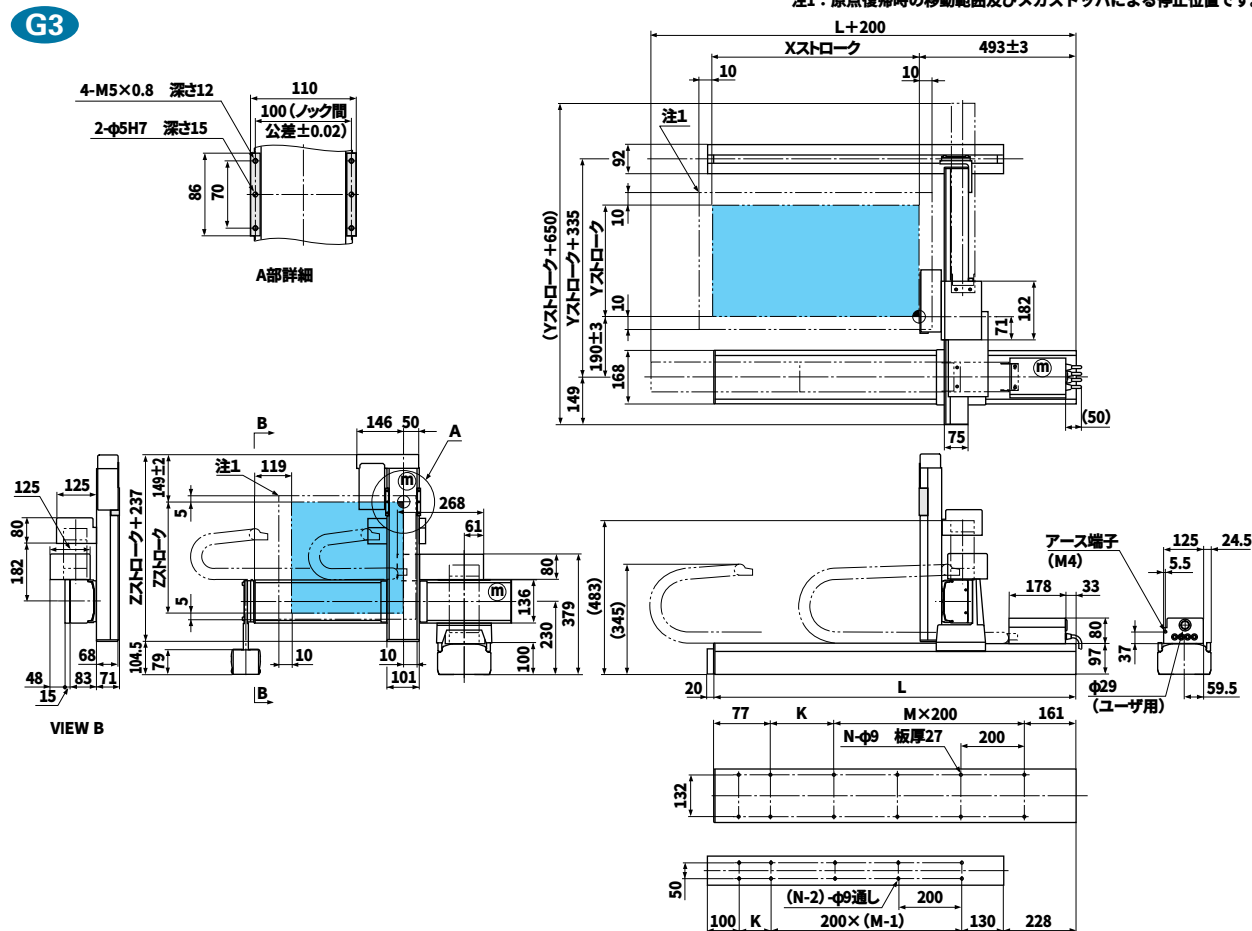
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg
	650mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXyt - C - G3 - 125 - 65 - ZRF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	150~650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

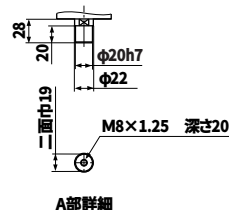
■ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/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	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150 10kg	
最大可搬質量	6kg	

■可搬質量表

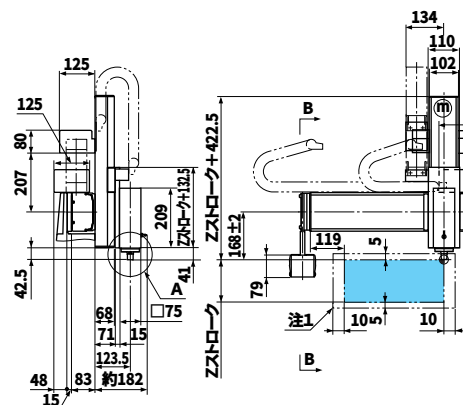
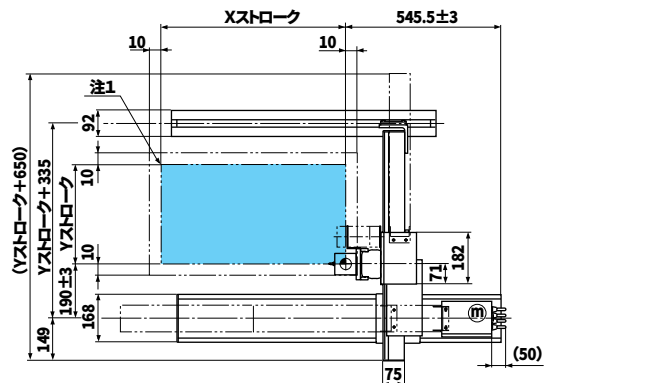
		Z軸ストローク
		150mm~350mm
Y軸 ストローク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg
	650mm	6kg

G3

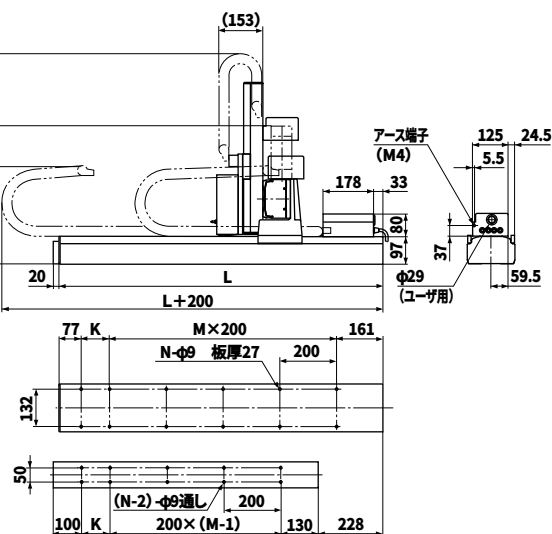


A部詳細

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



VIEW B



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXyt - C - G4 - 125 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - 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orドライブ型式 - 電源電圧

■XY軸基本仕様

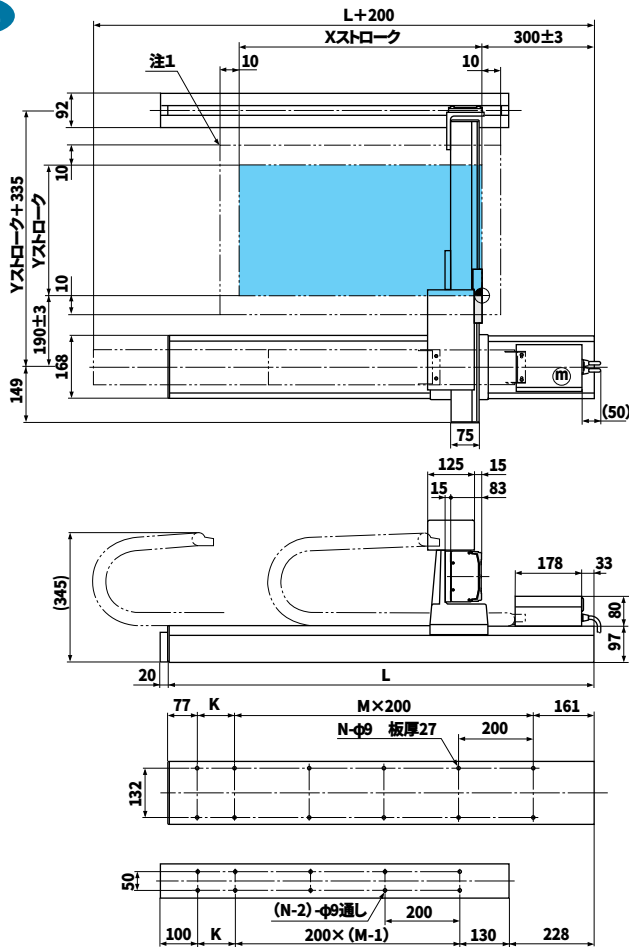
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	ストローク 最高速度
		~850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250~1250mm
	Y軸	150~650mm
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。

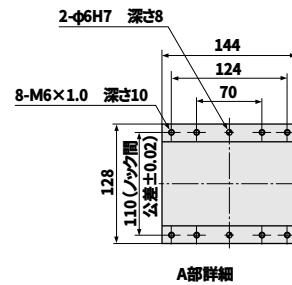
■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	30kg
	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

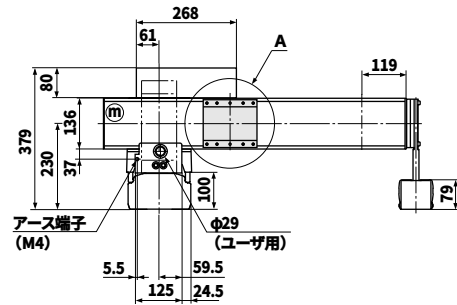
G4



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。



A部詳細



アース端子 (M4) φ29 (ユーザ用)

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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					

■ロボット型式

MXYt - C - G4 - 125 - 65 - IO - 3L - DRCH-1515-200

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/筐体 - 電源電圧

■XY軸基本仕様

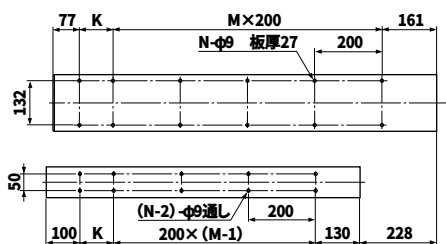
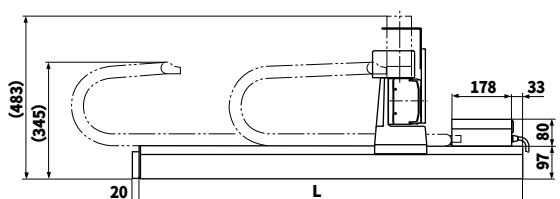
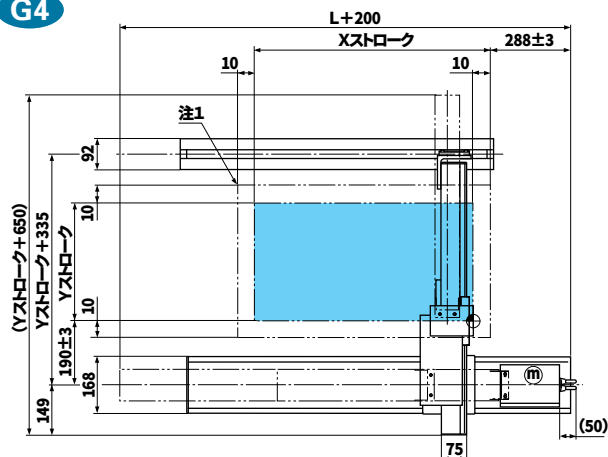
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	ストローク 最高速度
		~850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250~1250mm
	Y軸	150~650mm
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

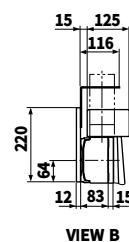
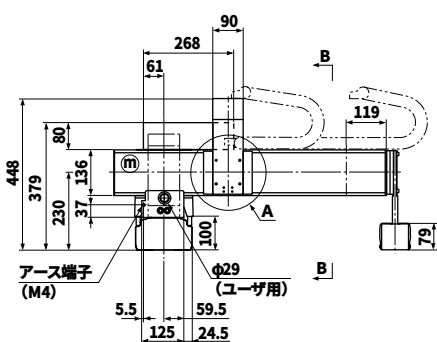
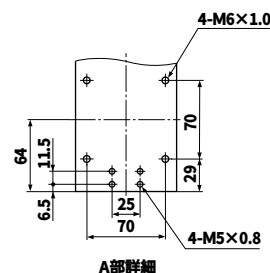
Y軸ストローク	150mm	30kg
	250mm	30kg
	350mm	30kg
	450mm	30kg
	550mm	30kg
	650mm	30kg

G4



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					

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。



■ ロボット型式

MXyt - C - G4 - 125 - 65 - ZF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150~650mm	
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

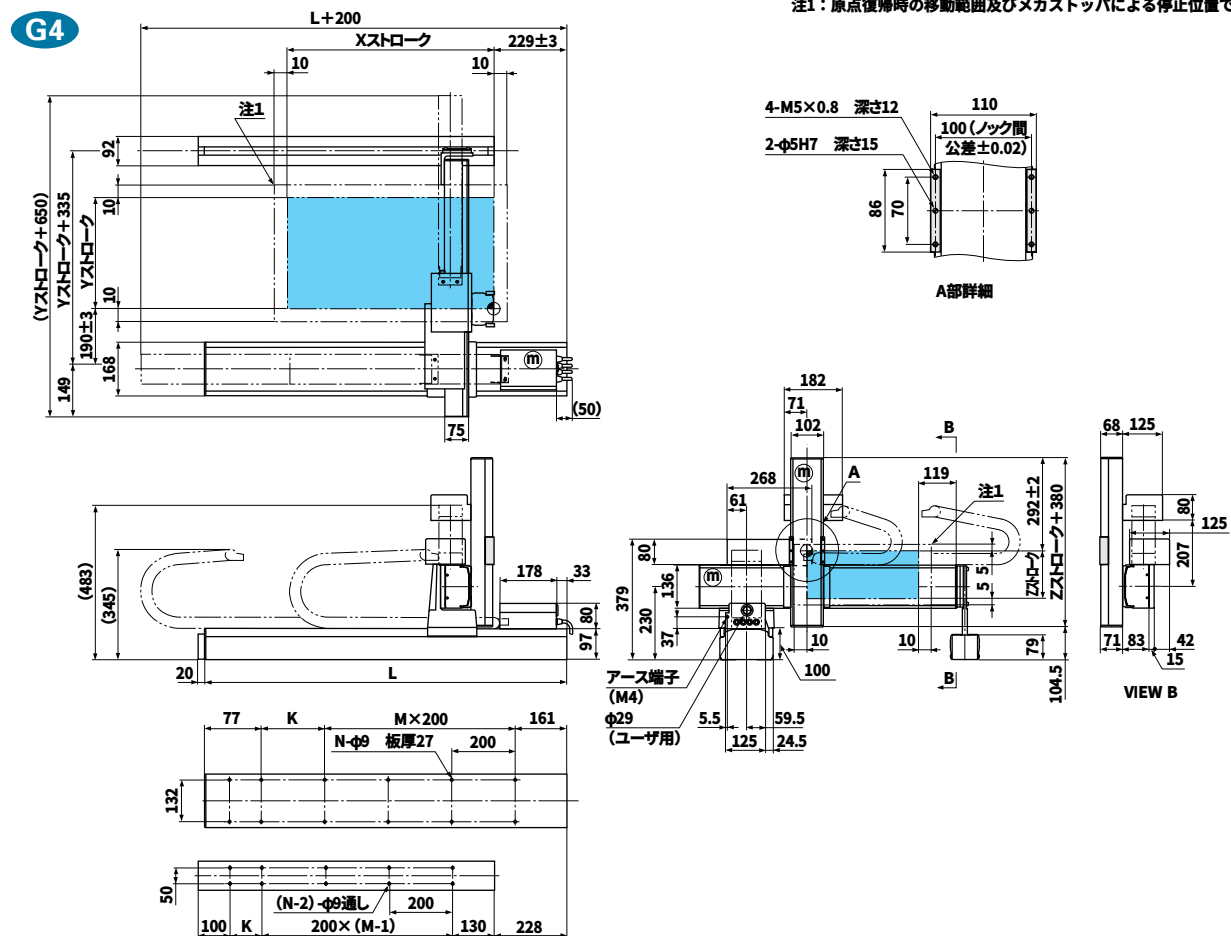
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg
	650mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - G4 - 125 - 65 - ZFB - 350 - 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ドライバ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - 3.5FD 'ドドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150~650mm	
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

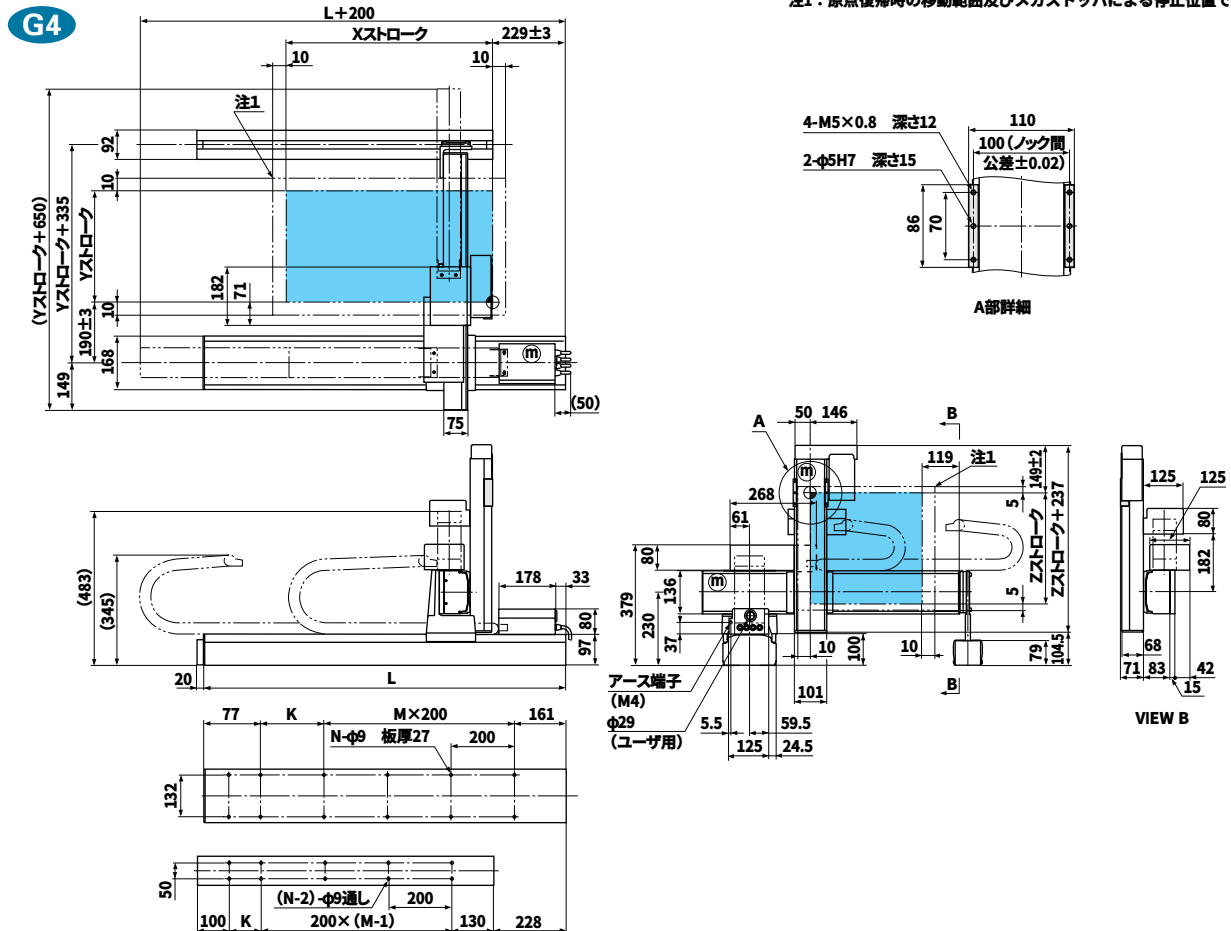
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg
	650mm	10kg

※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。



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - G4 - 125 - 65 - ZRF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～650mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	TRCH4、QRCH-4		

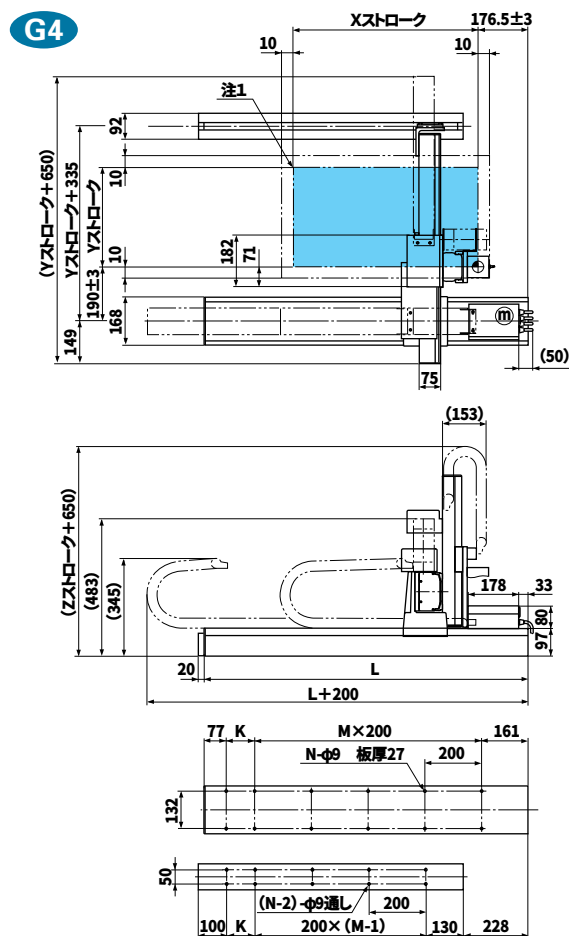
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■ ZR軸基本仕様

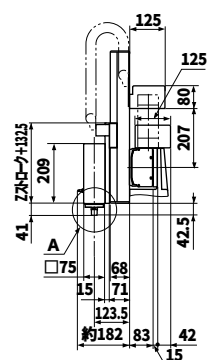
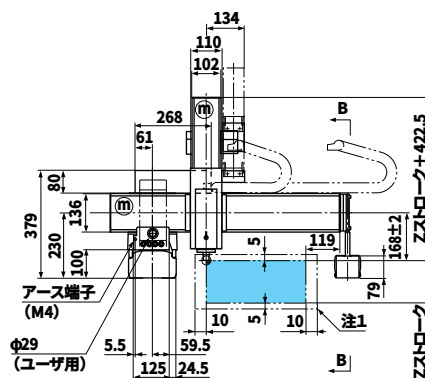
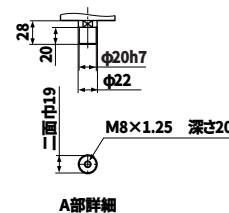
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150 10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg
	650mm	6kg



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXYt - C - M1 - 125 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 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ドライバ型式 — 電源電圧

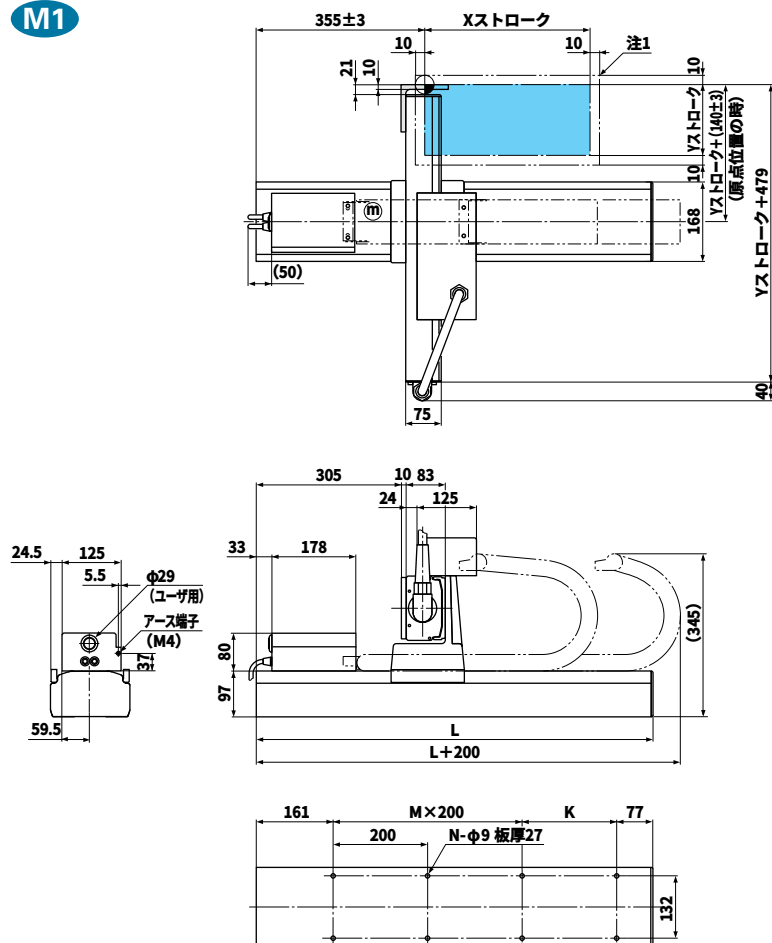
■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2		

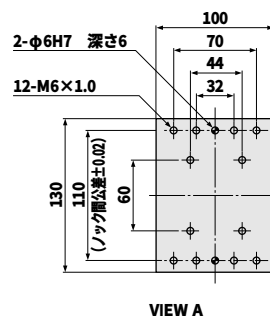
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

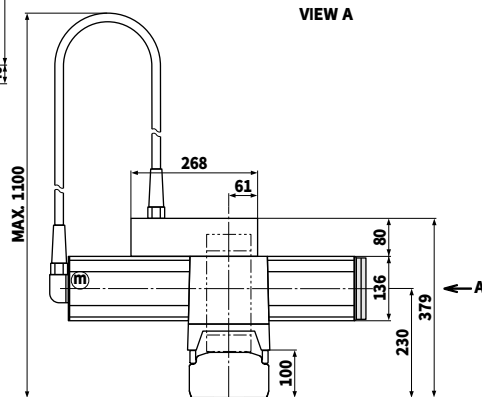
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg



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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ロボット型式

MXYt - C - M1 - 125 - 55 - IO - 3L - DRCH-1515-200

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 - 電源電圧

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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%
分解能	Y軸	1000mm/sec
	X軸	0.0024mm/pulse
繰返し位置決め精度	Y軸	0.0024mm/pulse
	X軸	±0.02mm
減速機構	Y軸	±0.02mm
	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
	X軸	250~1250mm
ロボットケーブル長	Y軸	150~550mm
	X軸	3.5m、オプション:5m、10m
コントローラ		DRCH-1515、QRCH-2

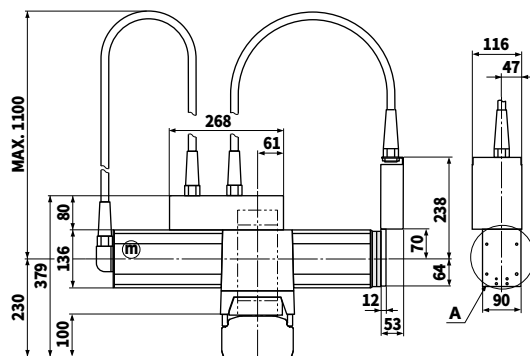
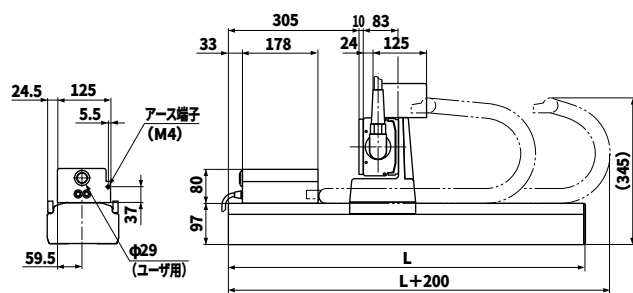
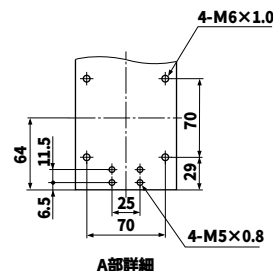
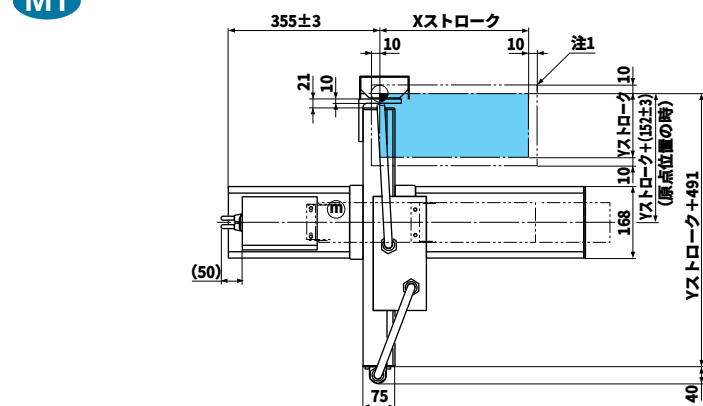
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - M1 - 125 - 55 - ZF - 350 - 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ドライバ型式 — 電源電圧 — 拡張IO — 3.5FD 7ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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

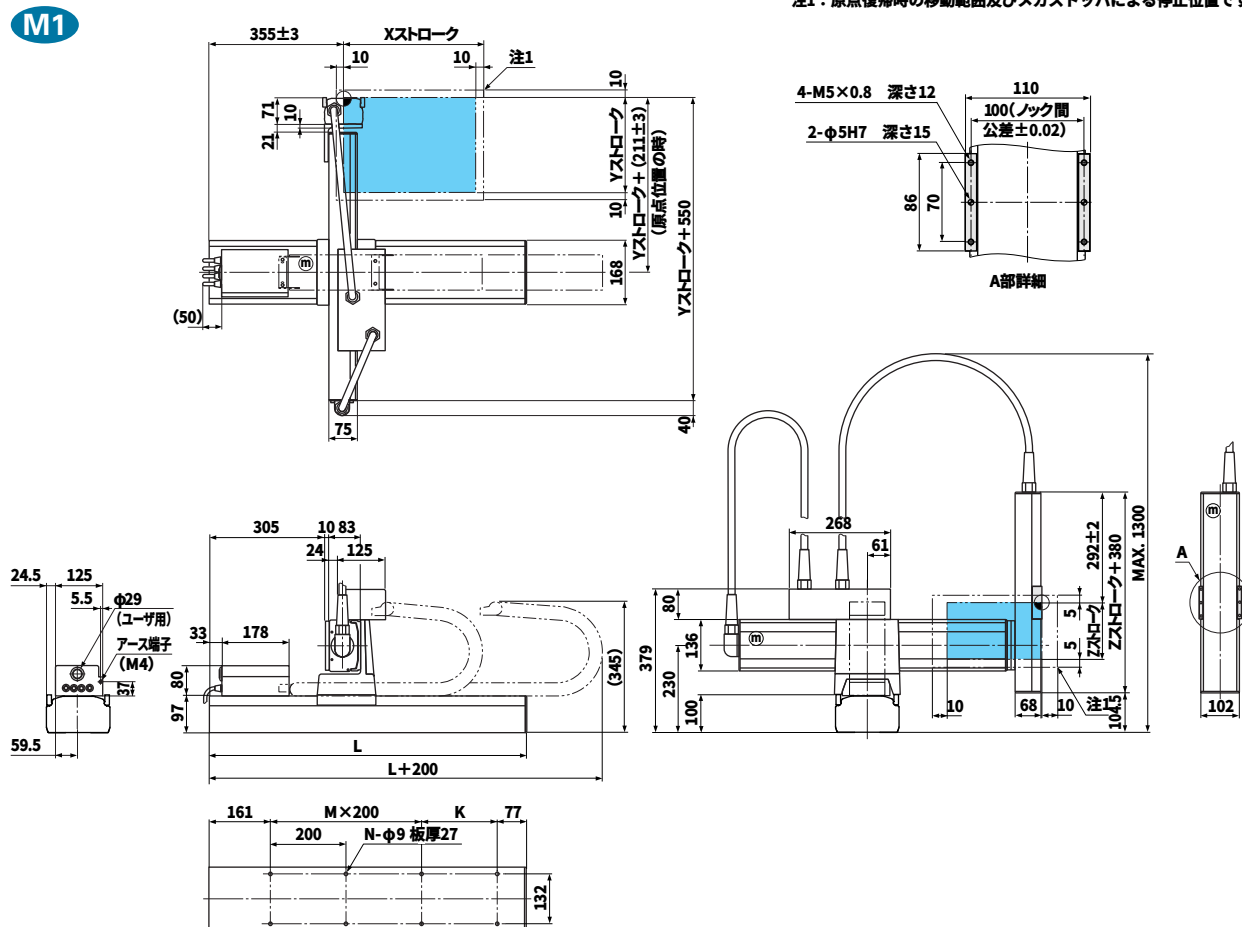
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - M1 -125- 55 - ZRF -350- 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		
コントローラ	TRCH4、QRCH-4		

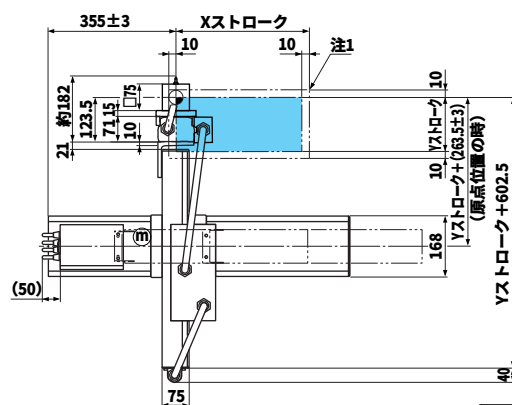
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■ ZR軸基本仕様

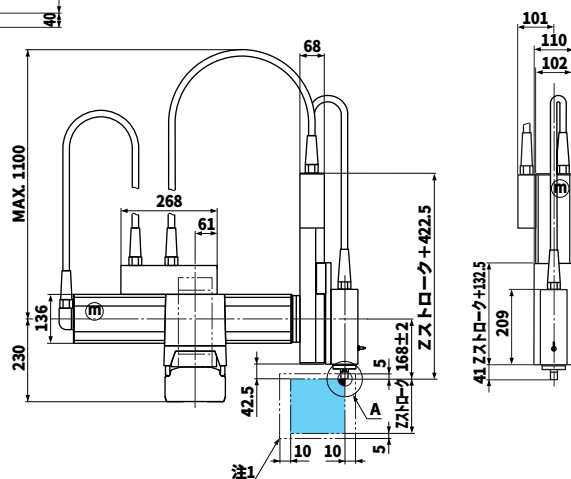
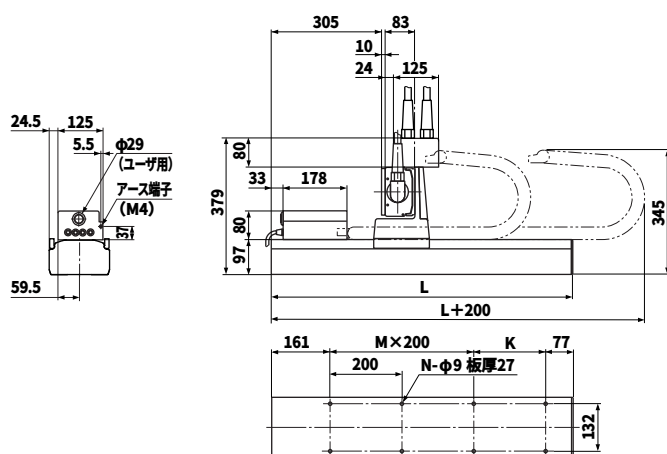
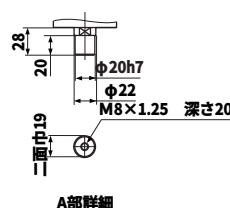
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150 10kg
最大可搬質量		6kg

■ 可搬質量表

		Z軸ストローク 150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg



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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXyt - C - M3 - 125 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 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/ドライブ型式 - 電源電圧

■XY軸基本仕様

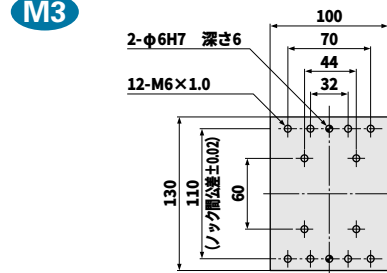
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	ストローク 最高速度
		~850mm 1000mm/sec
		950mm 850mm/sec、85%
		1050mm 700mm/sec、70%
		1150mm 600mm/sec、60%
		1250mm 500mm/sec、50%
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250~1250mm
	Y軸	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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。

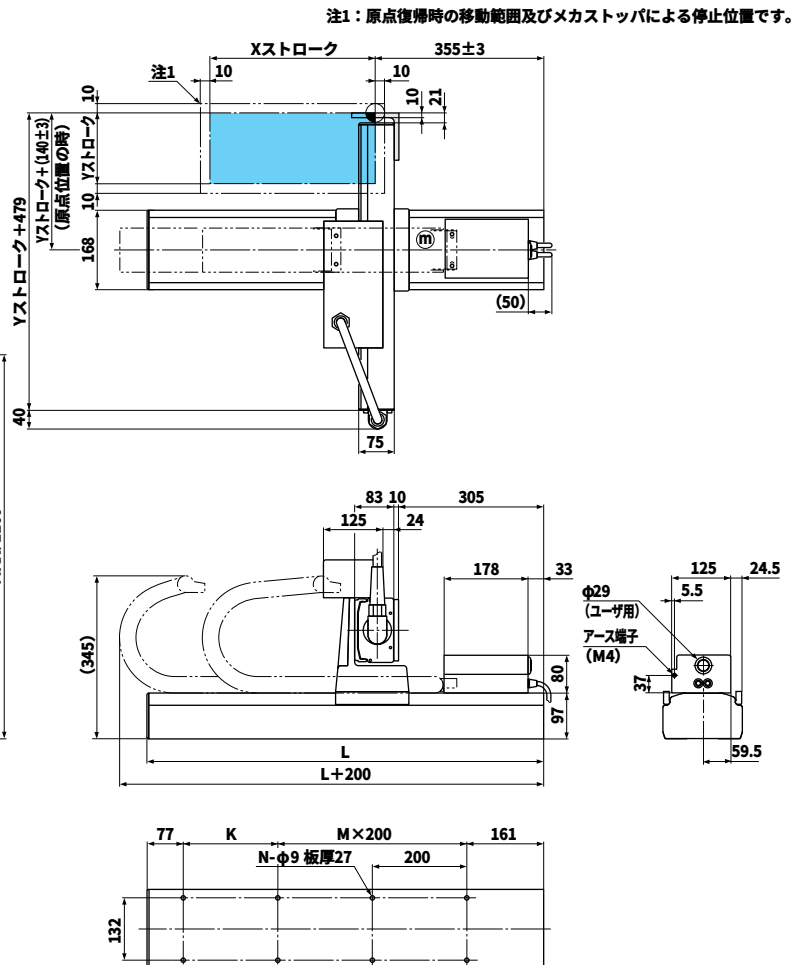
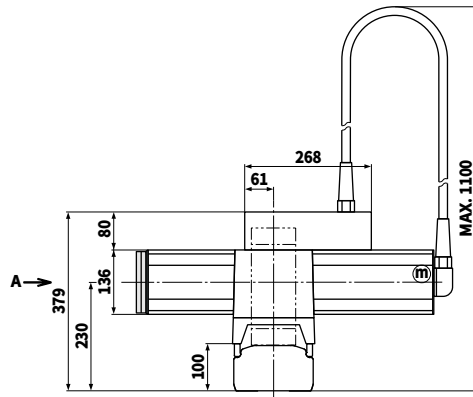
■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

M3



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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ロボット型式

MXYt - C - M3 - 125 - 55 - IO - 3L - DRCH-1515-200

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 - 通用コントローラ - 軸数orドライバ型式 - 電源電圧

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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%
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	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

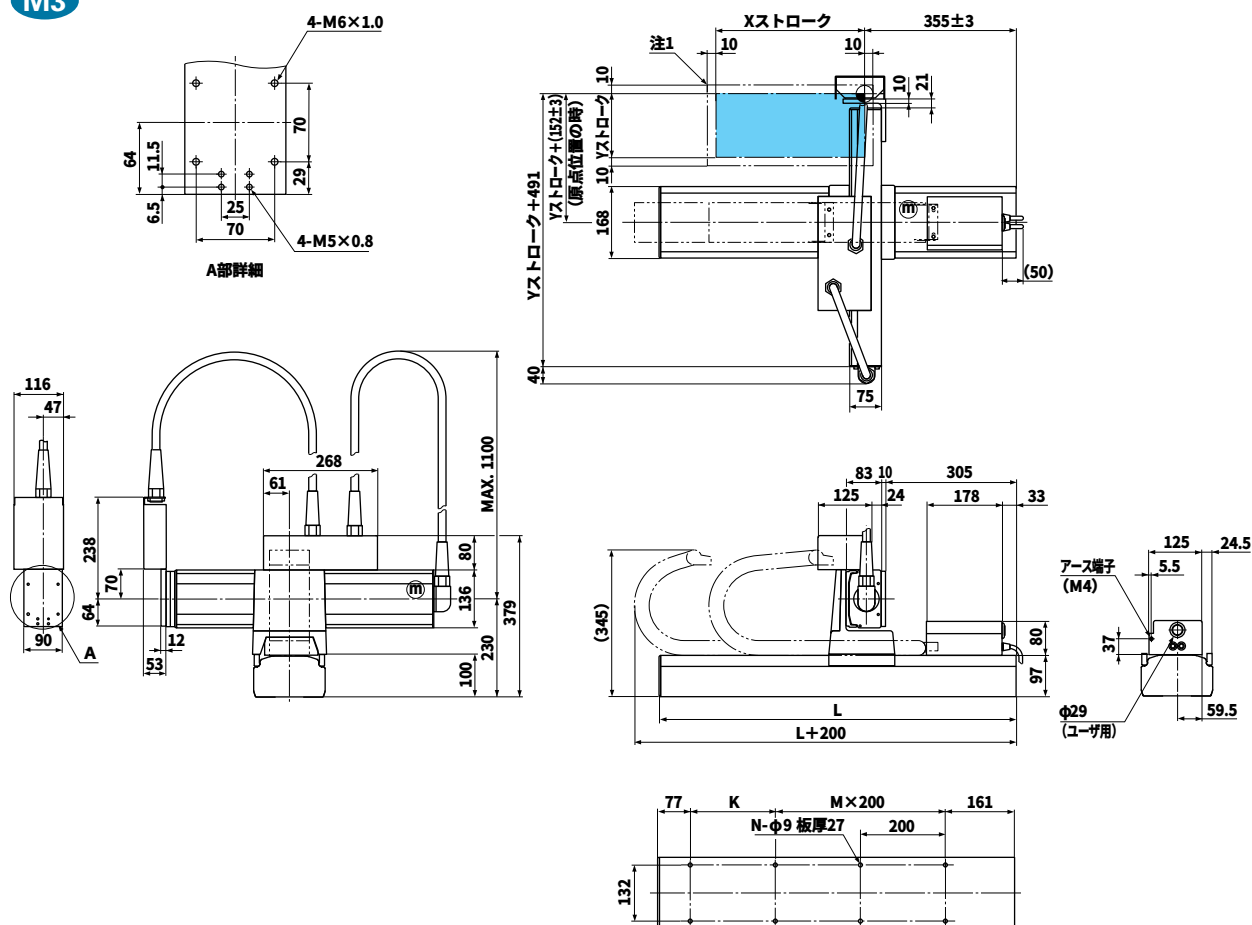
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - M3 - 125 - 55 - ZF - 350 - 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ドライバ型式 — 電源電圧 — 拡張IO — 3.5FD 'Dドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
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

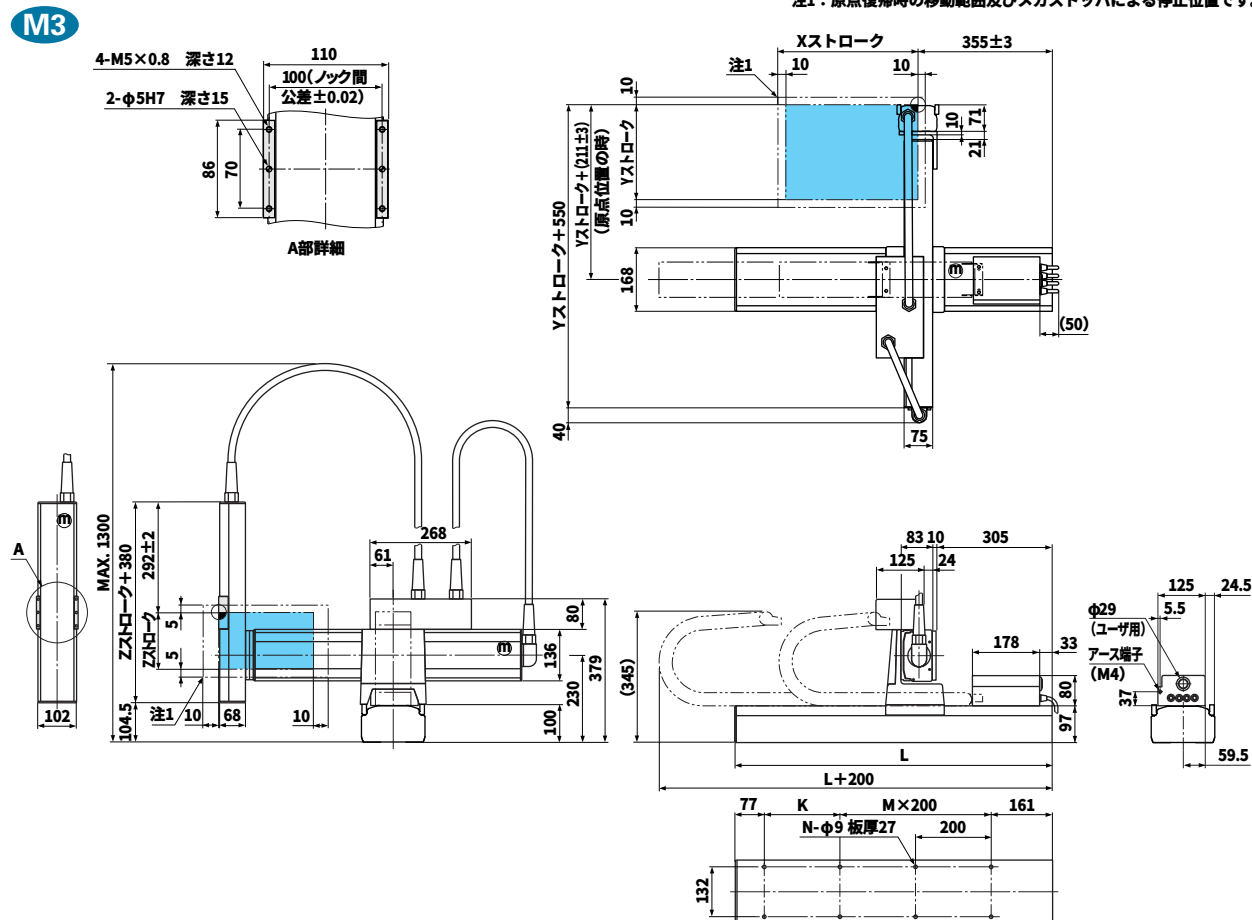
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	10kg
	450mm	10kg
	550mm	10kg

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - M3 - 125 - 55 - ZRF - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

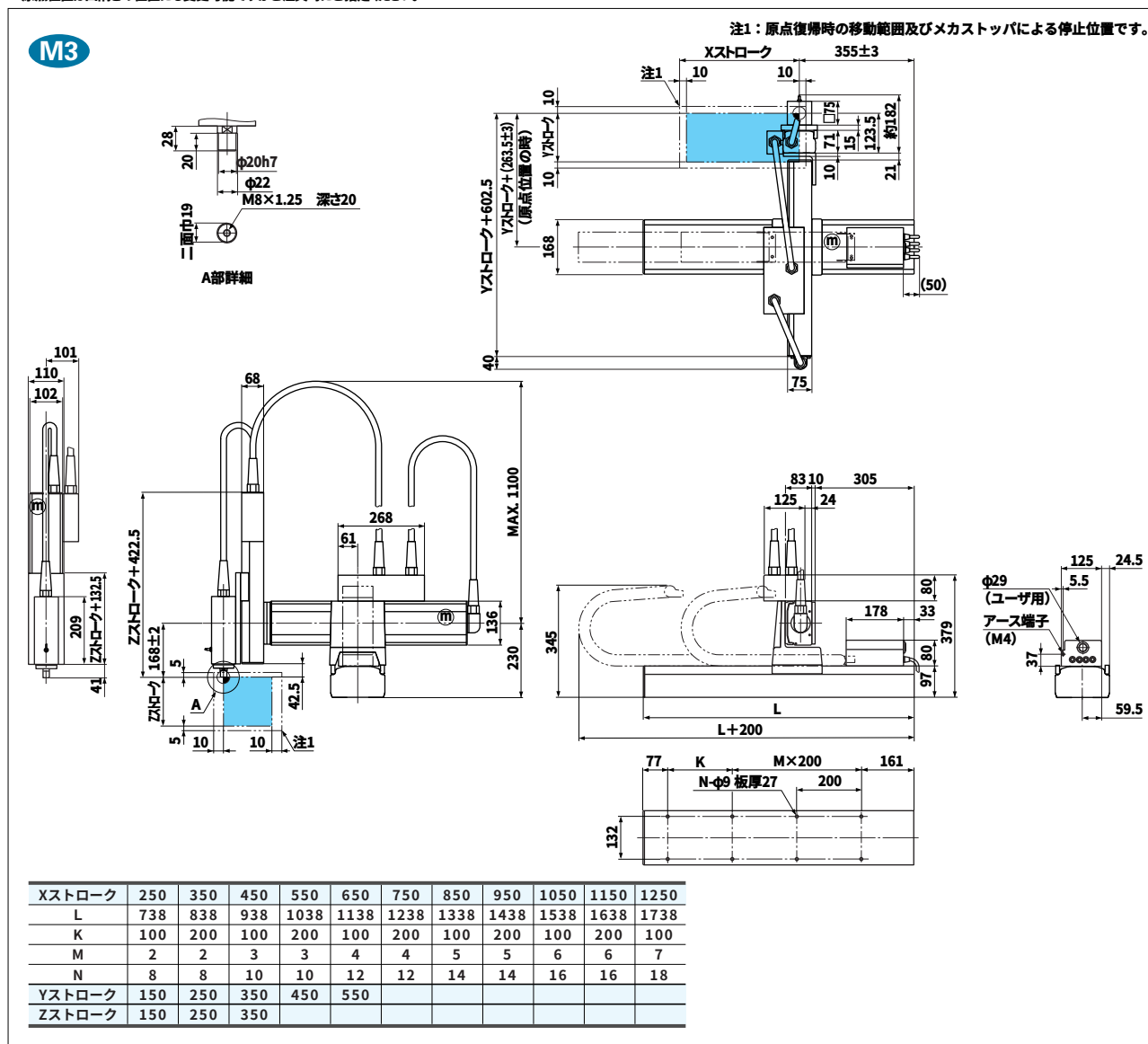
■ ZR軸基本仕様

駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/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	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150 10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク 150mm～350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg
	550mm	6kg

※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

MXyt - C - P2 - 125 - 55 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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%
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	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

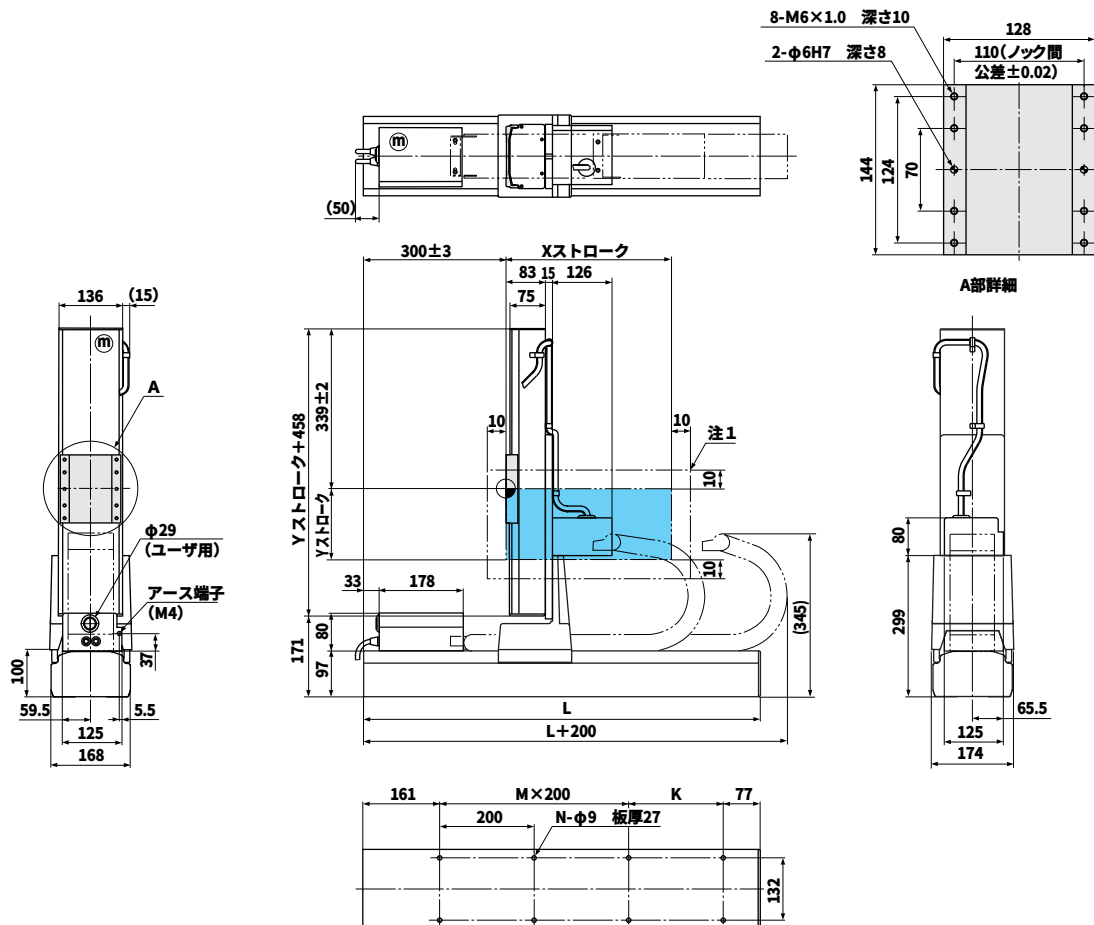
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

P2

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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ロボット型式

MXyt - C - P2 - 125-55B - 3L - DRCH-1515- R -200

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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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
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	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

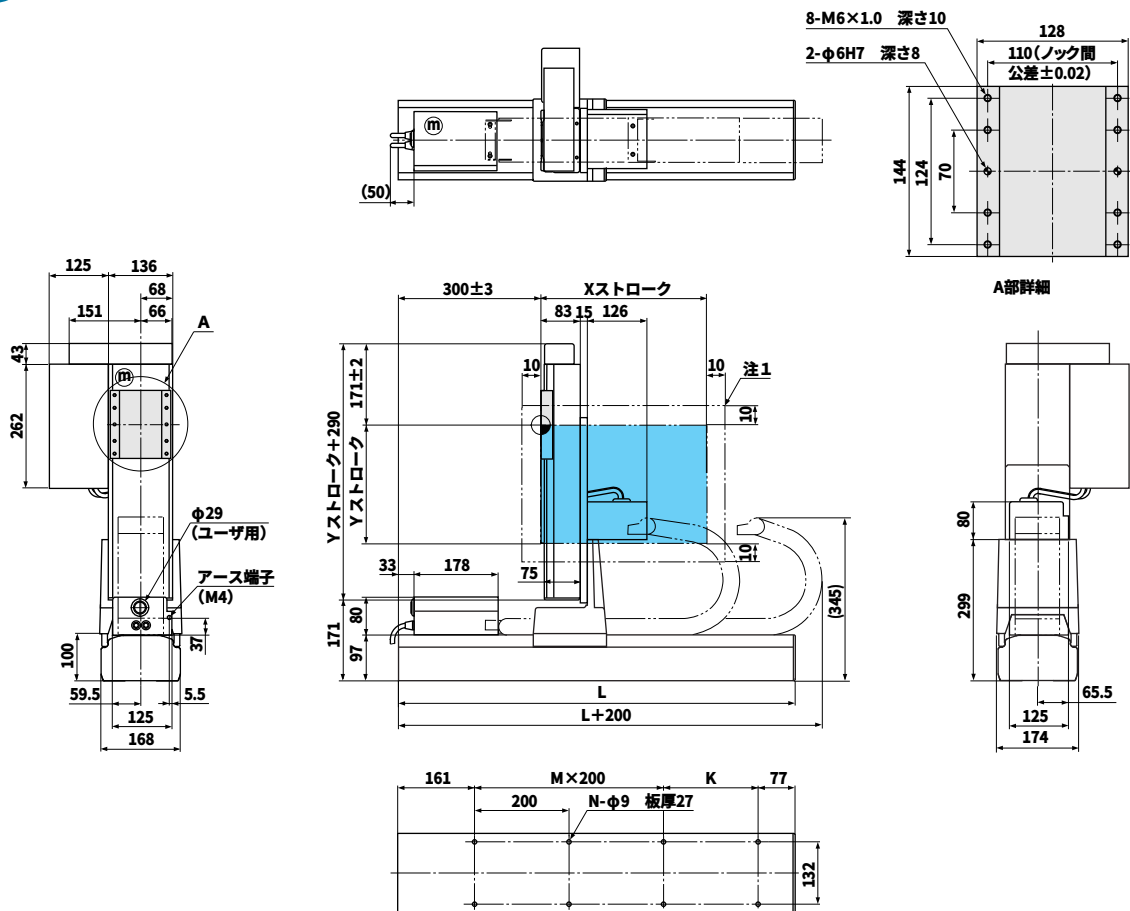
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

P2

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
Yストローク	150	250	350	450	550						

■ ロボット型式

MXyt - C - P2 - 125 - 55 - ZPMBL - 350 - 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ドライバ型式 — 電源電圧 — 拡張IO — 3.5FD 'Dドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	
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	150～550mm	
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	

※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。

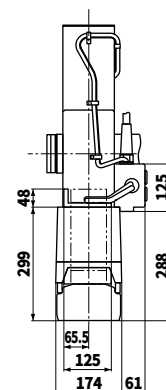
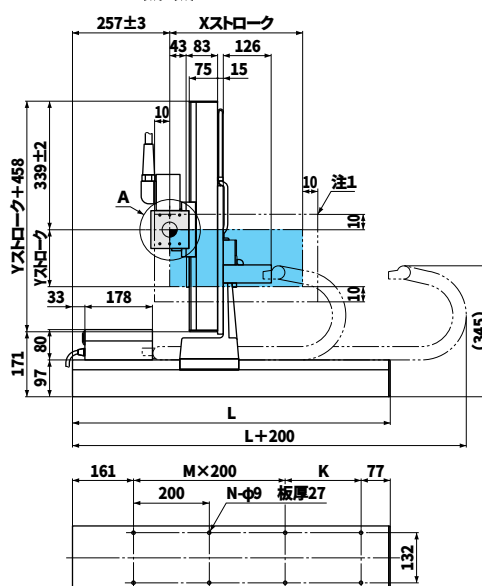
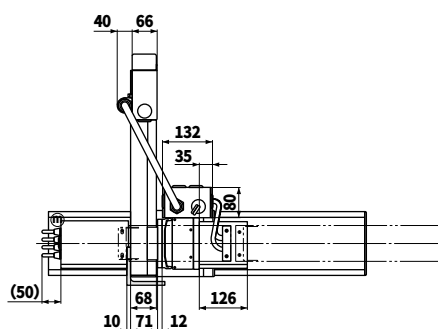
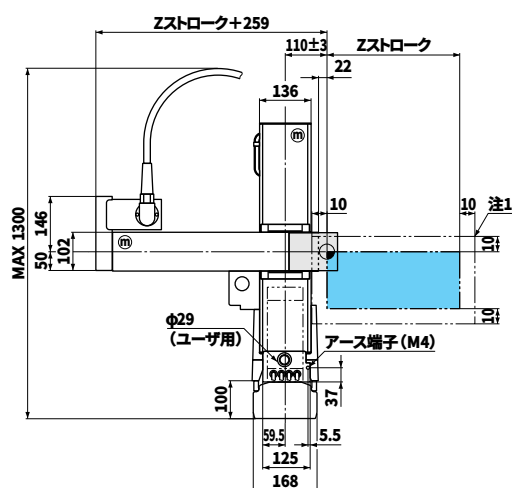
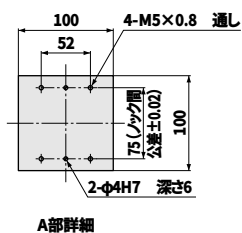
■ Z軸基本仕様

駆動方式	100W/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	150、250、350mm
ユニット質量	ZPMB350 8kg
最大可搬質量	8kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	8kg	7kg	6kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	8kg	7kg	6kg
	450mm	8kg	7kg	6kg
	550mm	8kg	7kg	6kg

P2



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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - P2 -125- 55 -ZPMBR-350- 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	
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	150～550mm	
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	

※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。

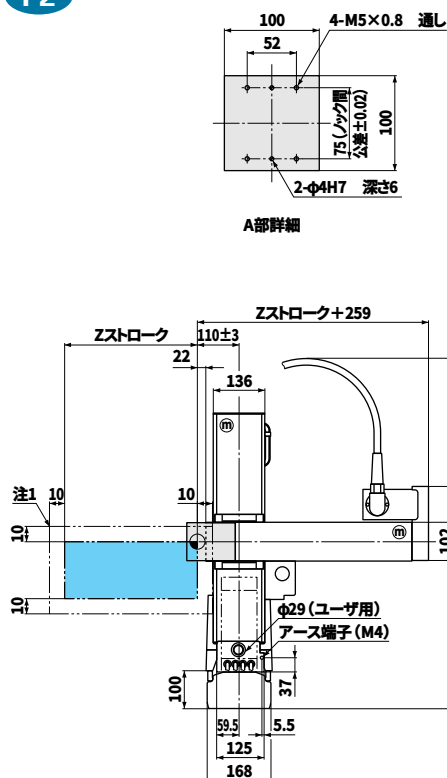
■ Z軸基本仕様

駆動方式	100W/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	150、250、350mm
ユニット質量	ZPMB350 8kg
最大可搬質量	8kg

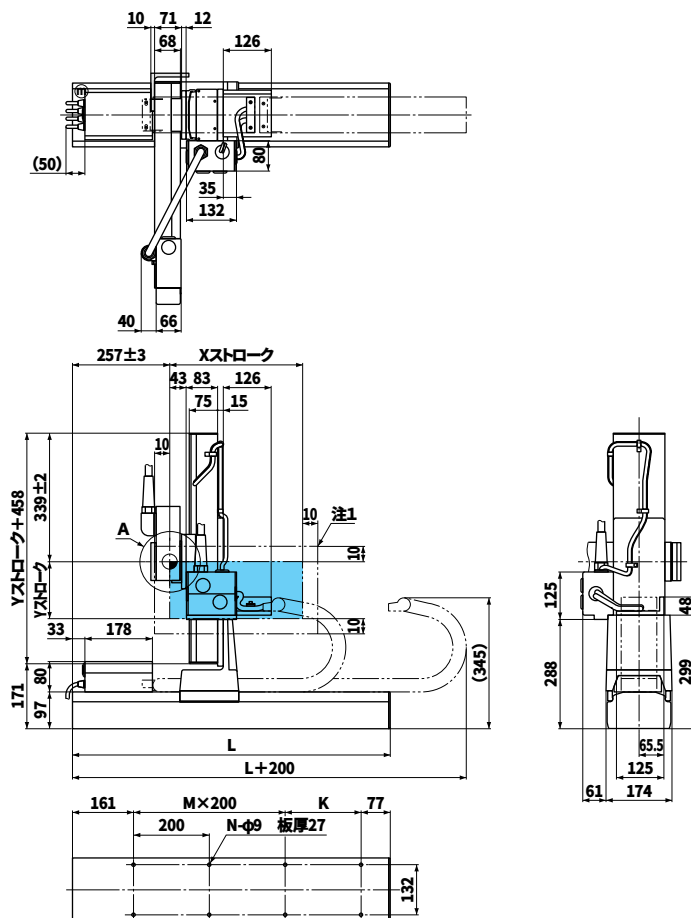
■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	8kg	7kg	6kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	8kg	7kg	6kg
	450mm	8kg	7kg	6kg
	550mm	8kg	7kg	6kg

P2



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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ ロボット型式

MXyt - C - P2 - 125 - 55 - ZPML - 350 - 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	300W/200V、3000rpm	
	Y軸	200W/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	
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	150～550mm	
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		

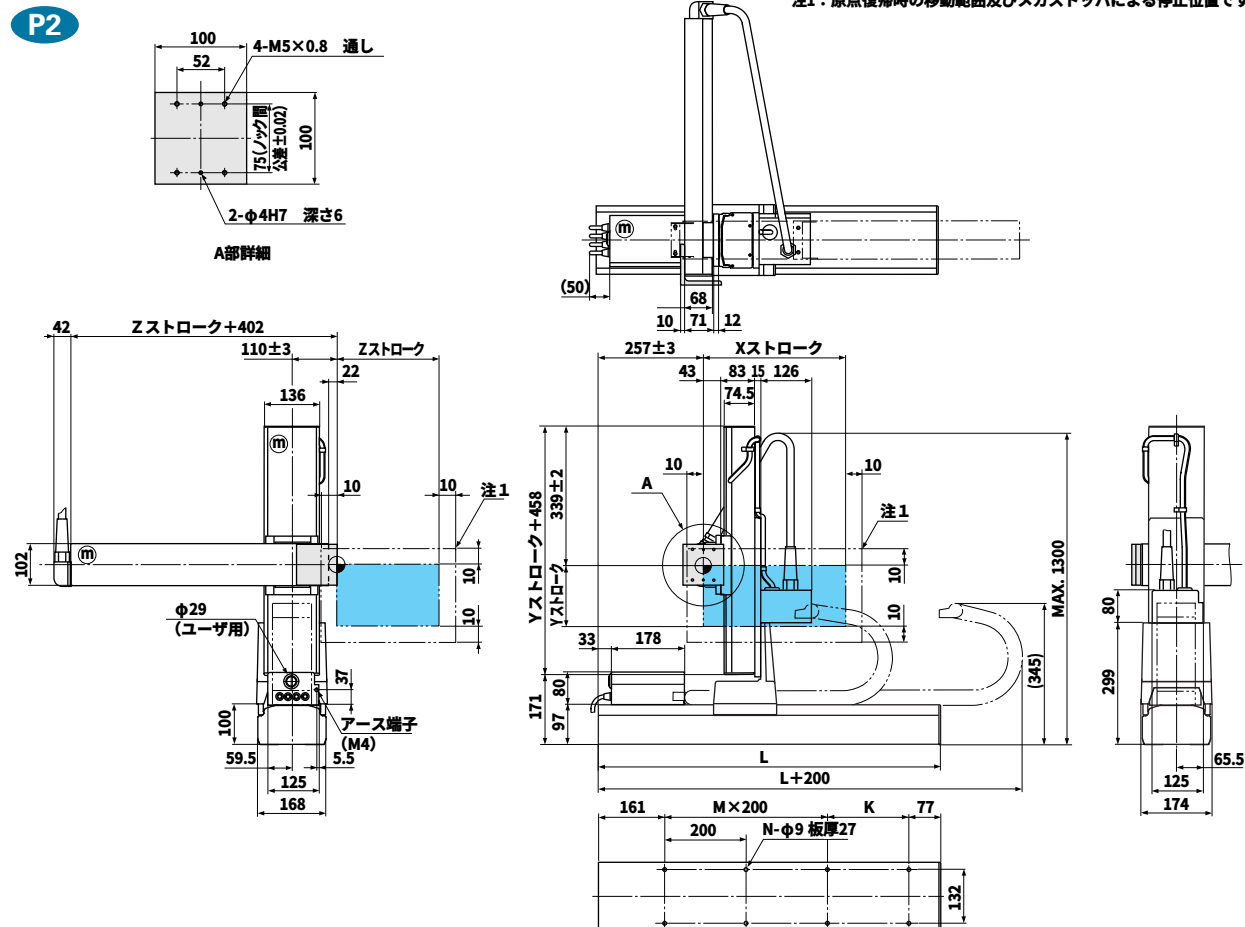
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■ Z軸基本仕様

駆動方式	100W/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	150、250、350mm
ユニット質量	ZPM350 8kg
最大可搬質量	8kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y 軸 ス ト ロ ー ク	150mm	8kg	7kg	6kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	8kg	7kg	6kg
	450mm	8kg	7kg	6kg
	550mm	8kg	7kg	6kg



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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								

■ロボット型式

MXyt - C - P2 - 125 - 55 - ZPMR - 350 - 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 - 3.5FD 'ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0012mm/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 10mm
動作範囲	X軸	250~1250mm
	Y軸	150~550mm
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	

※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。

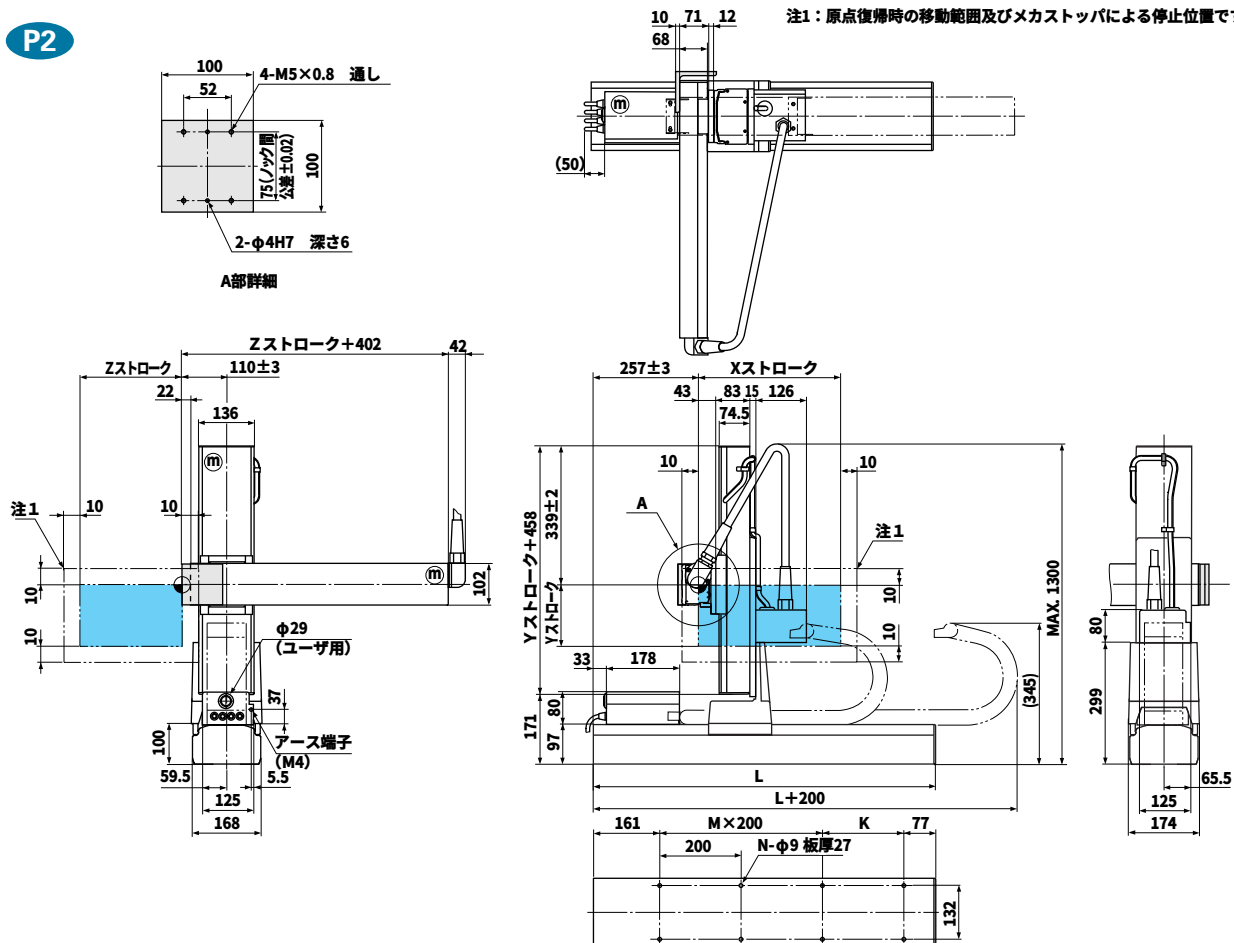
■Z軸基本仕様

駆動方式	100W/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	150、250、350mm
ユニット質量	ZPM350 8kg
最大可搬質量	8kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク			
		150mm	250mm	350mm	
Y軸ストローク	150mm	8kg	7kg	6kg	
	250mm	8kg	7kg	6kg	
	350mm	8kg	7kg	6kg	
	450mm	8kg	7kg	6kg	
	550mm	8kg	7kg	6kg	

P2



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
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								