

## ロボット型式

# MXyt - S - A1 - 85 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

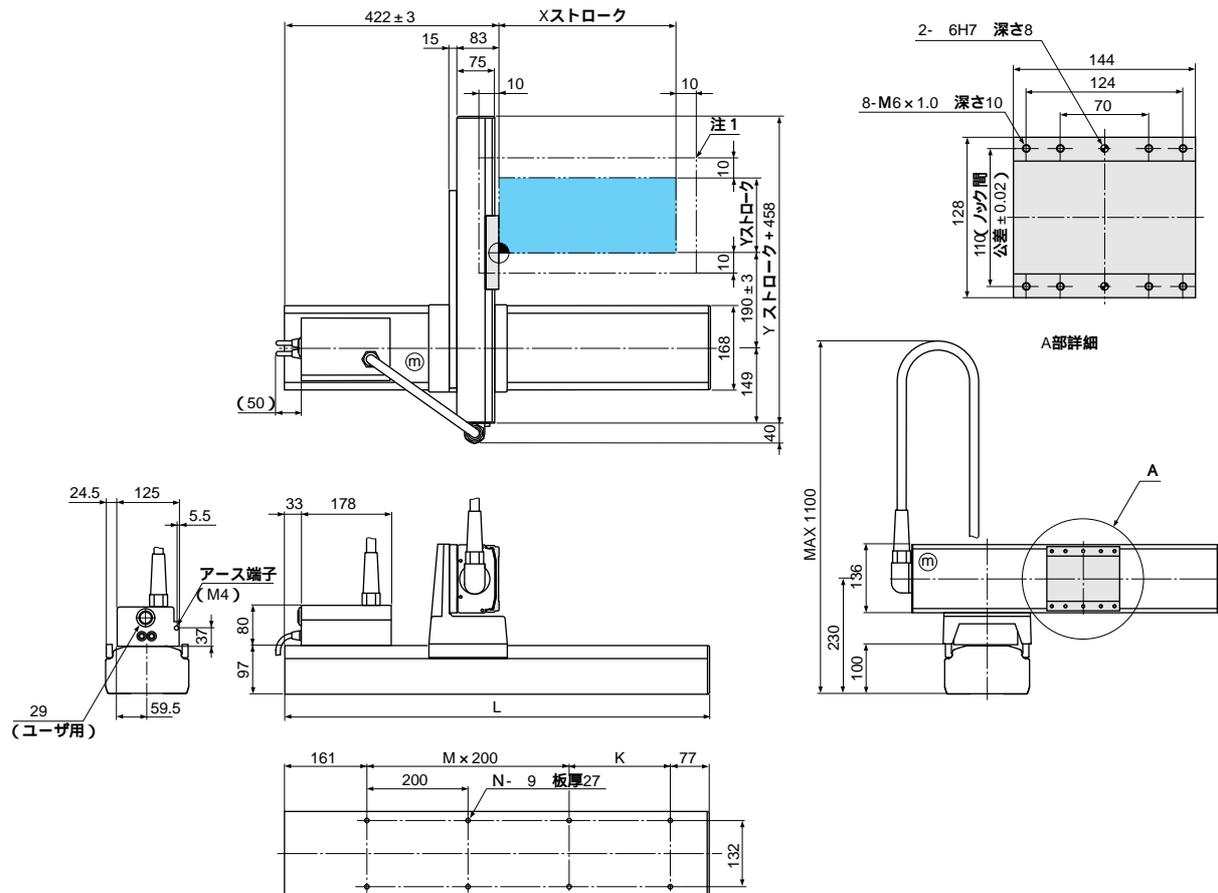
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 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
Yストローク	150	250	350	450	550		

## ロボット型式

# MXyt - S - A1 - 85 - 55B - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

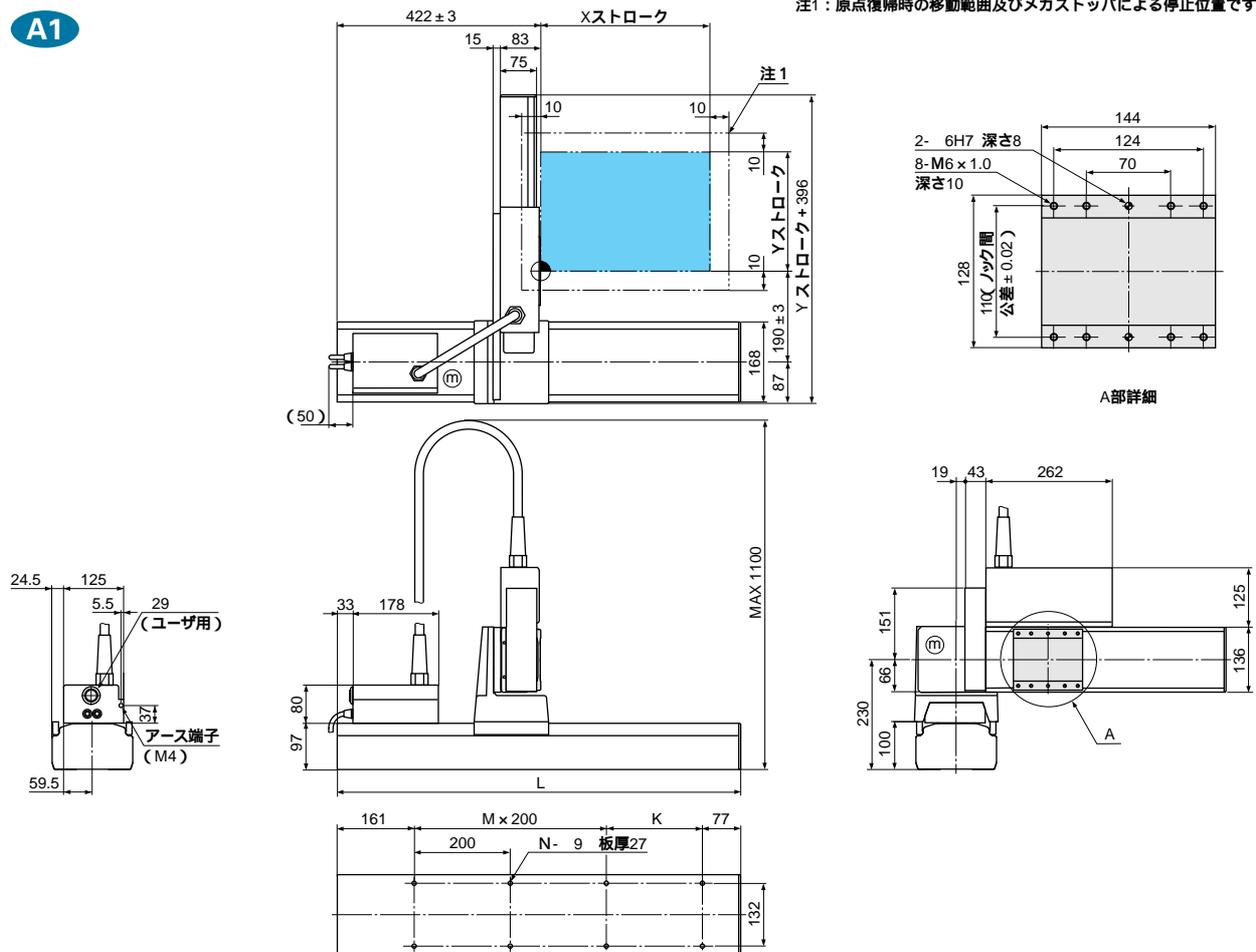
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A1 - 85 - 55B - 10 - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

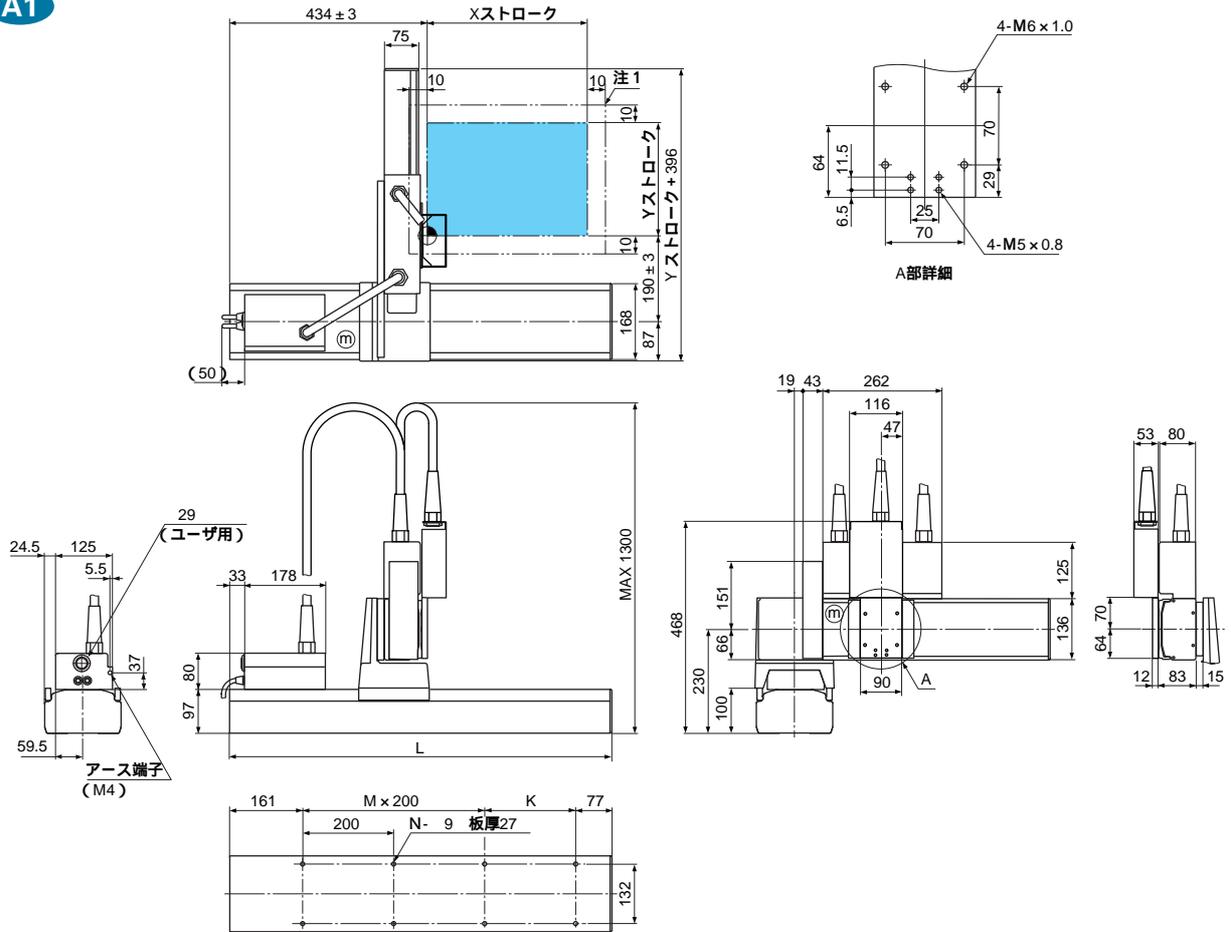
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

### 可搬質量表

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

**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	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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXyt-ZF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A1 - 45 - 35B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

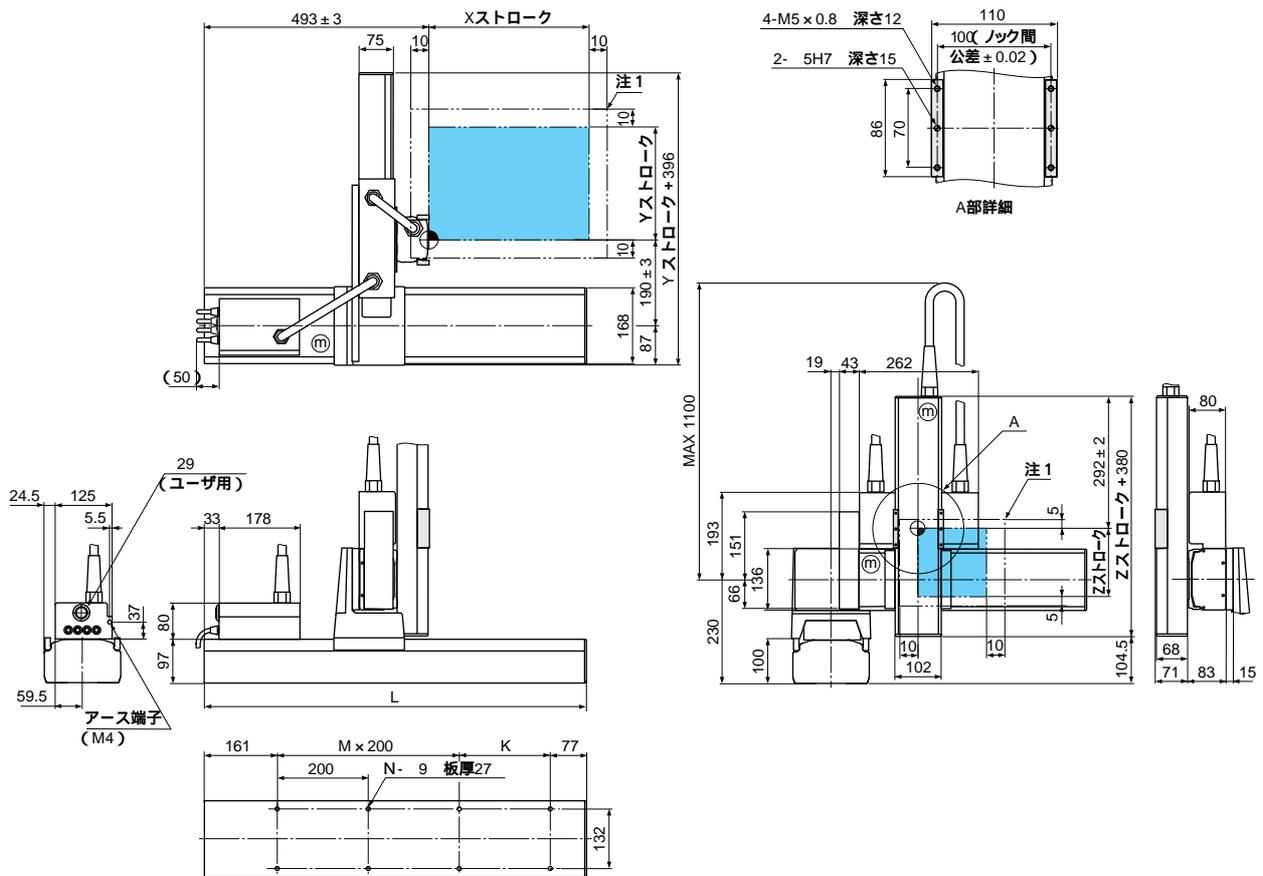
### 可搬質量表

		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。

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

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-ZRF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A1 - 45 - 35B - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

**A1**

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

A部詳細

Xストローク	250	350	450	550	650
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXYt-10

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

## ロボット型式

# MXYt - S - A1 - 85 - 55 - 10 - 3L - DRCH-1515-200

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

### XY軸基本仕様

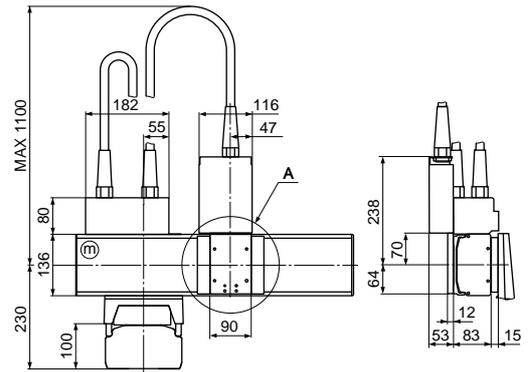
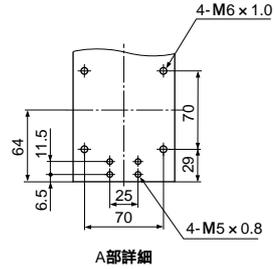
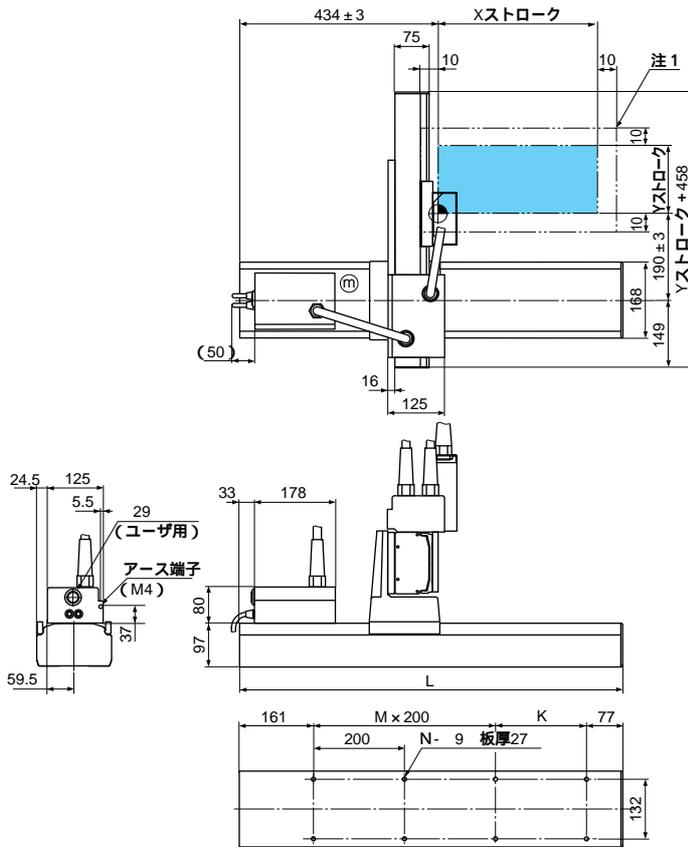
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

### 可搬質量表

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

## 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	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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXYt-ZF

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

## ロボット型式

# MXYt - S - A1 - 45 - 35 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

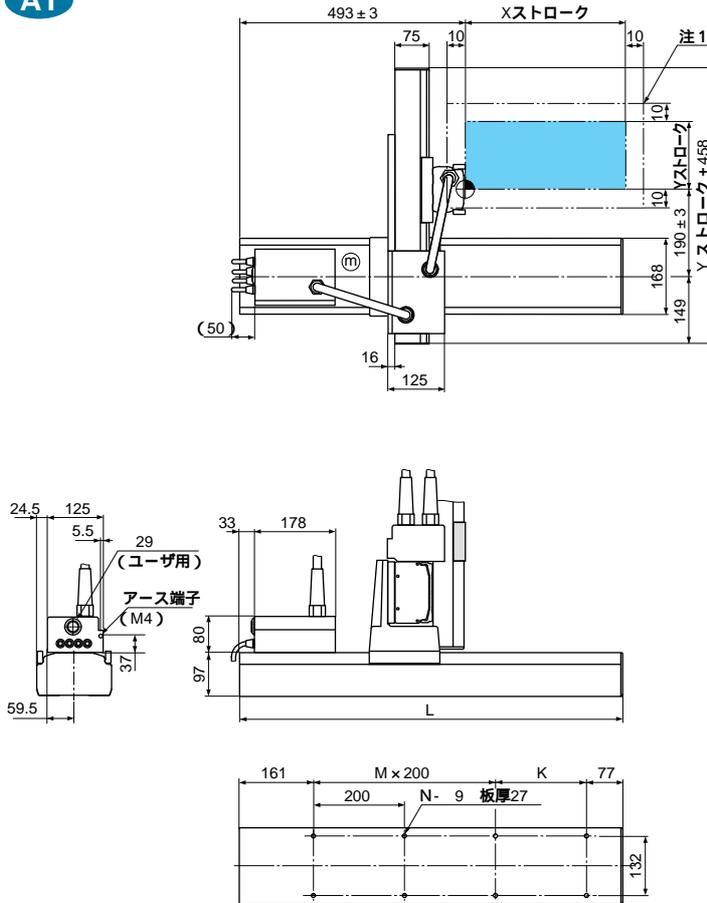
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

### 可搬質量表

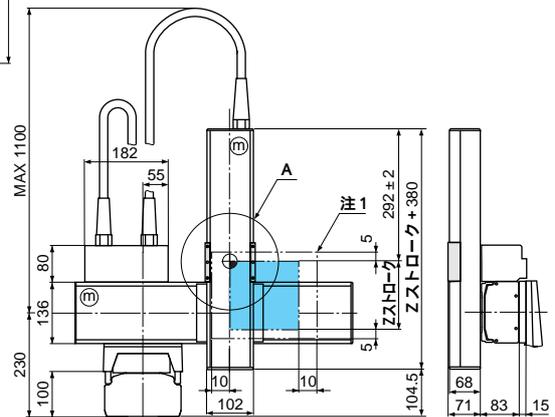
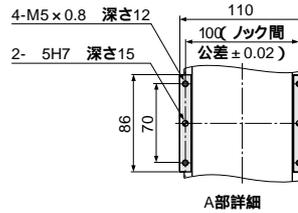
		Z軸ストローク	
		150mm ~ 350mm	
Y軸ストローク	150mm	10kg	
	250mm	10kg	
	350mm	10kg	
	450mm	10kg	
	550mm	10kg	

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。

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

# MXyt-ZRF

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

ロボット型式

## MXyt - S - A1 - 45 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

**A1**

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

A部詳細

Xストローク	250	350	450	550	650
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

## ロボット型式

# MXyt - S - A2 - 85 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

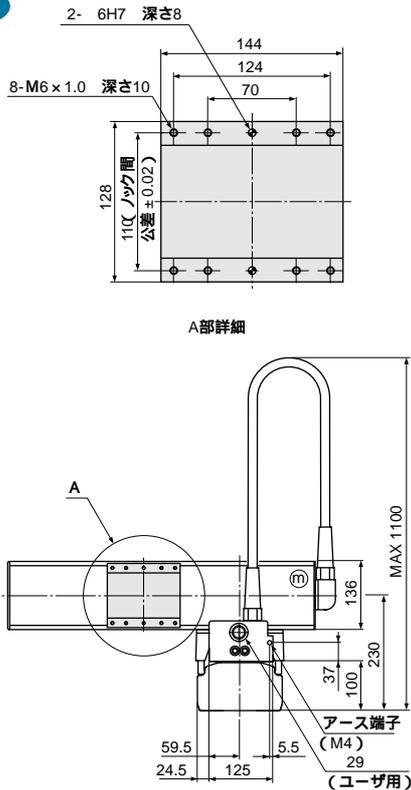
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

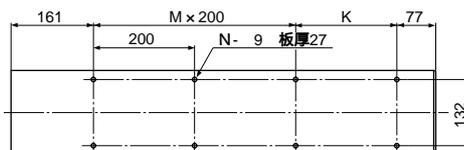
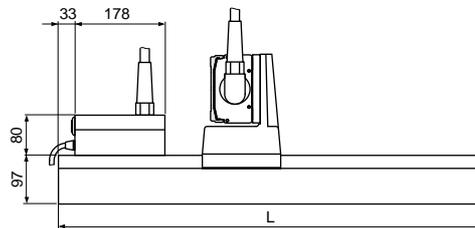
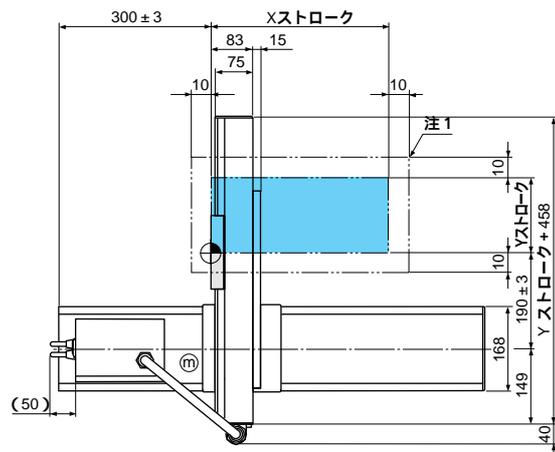
### 可搬質量表

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
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
Yストローク	150	250	350	450	550		

## ロボット型式

# MXYt - S - A2 - 85 - 55B - 3L - DRCH - 1515 - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Y軸ストローク - 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

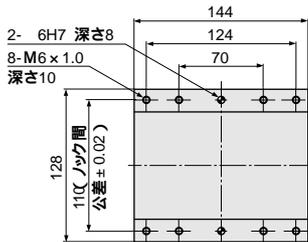
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

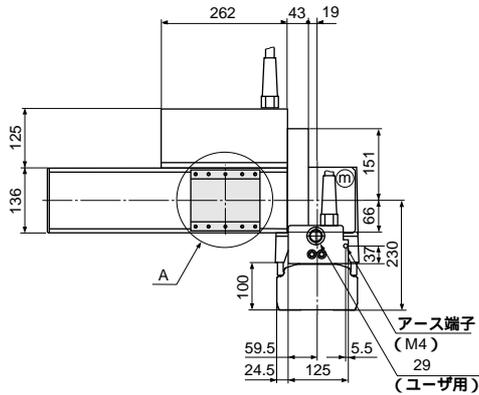
### 可搬質量表

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

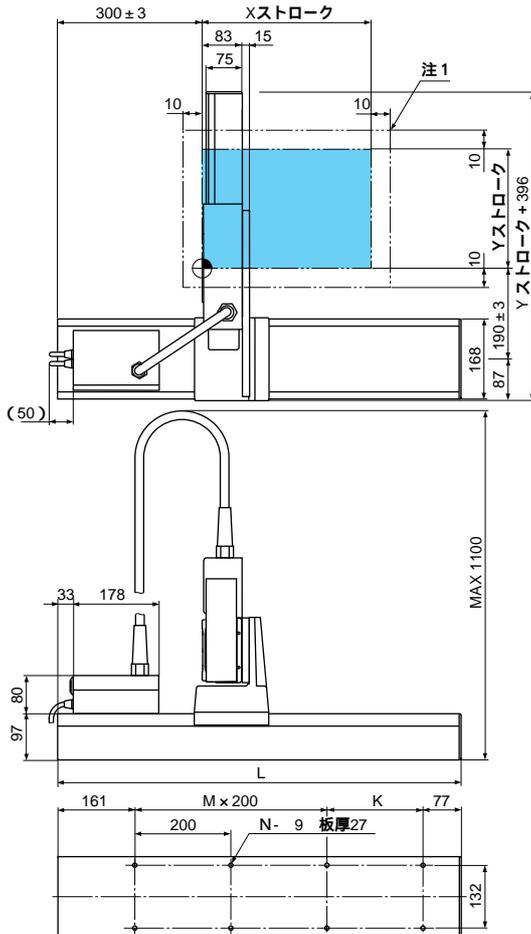
A2



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
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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A2 - 85 - 55B - IO - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

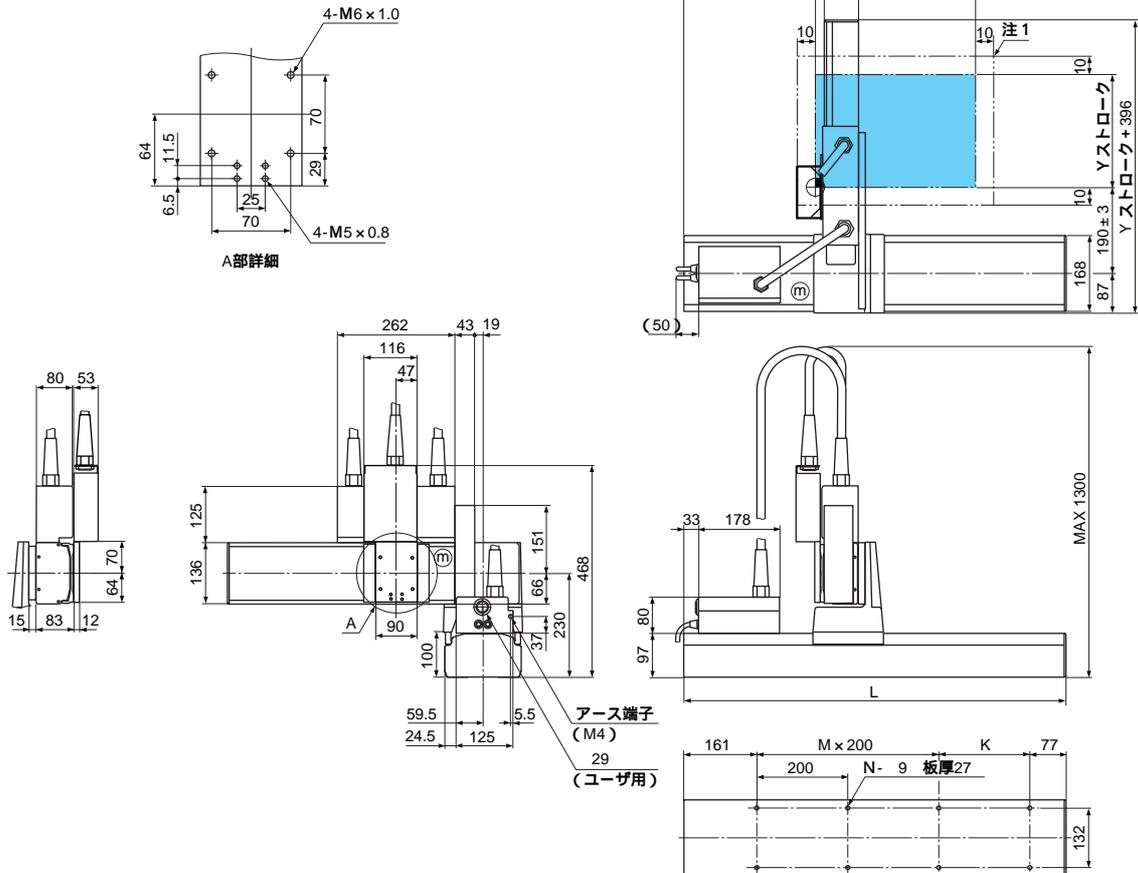
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

### 可搬質量表

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

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXyt-ZF

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  
 ムービング  
 アームタイプ  
 ボールタイプ  
 タイヤ  
 ガントリ  
 XZタイプ  
 タブルアーム  
 タブルアーム  
 省スペース  
 X軸  
 省スペース  
 Y軸

## ロボット型式

# MXyt - S - A2 - 45 - 35B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

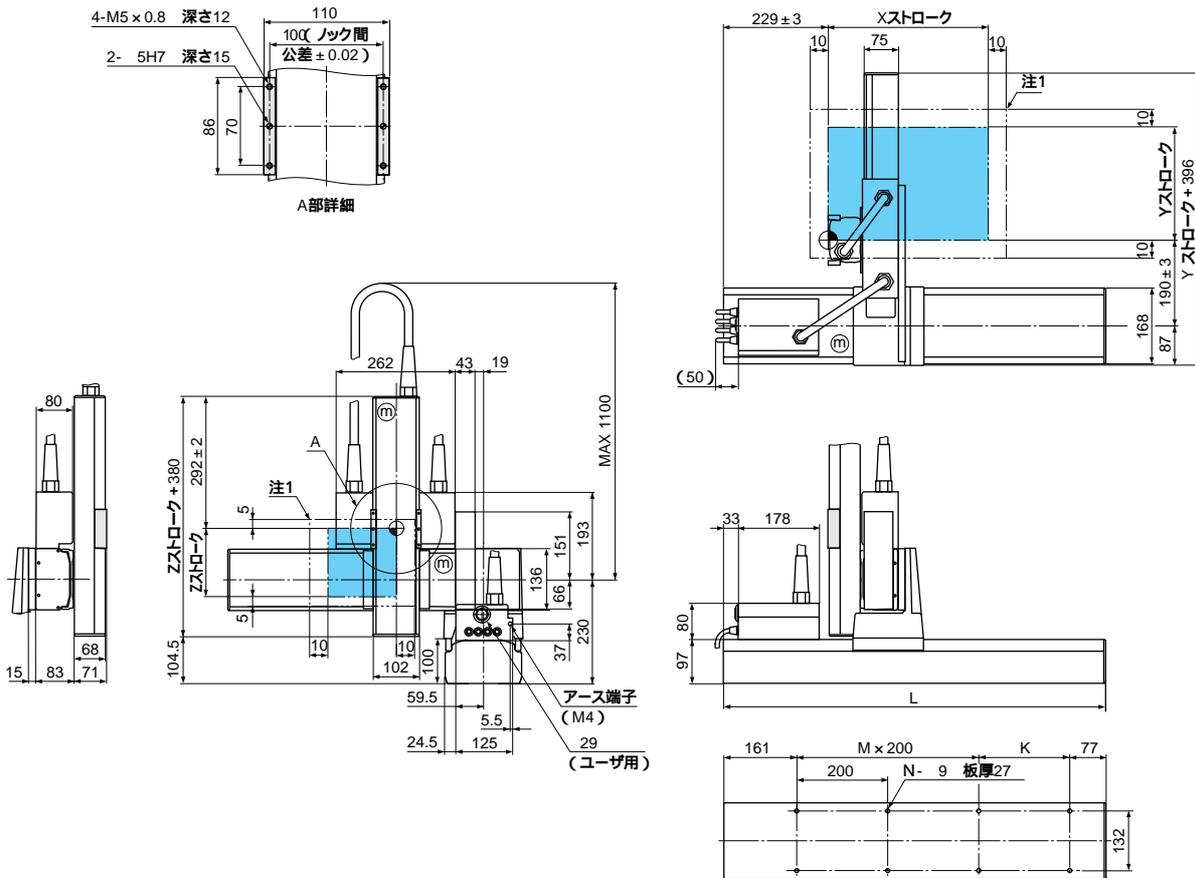
### 可搬質量表

		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。

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

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - A2 - 45 - 35B - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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	

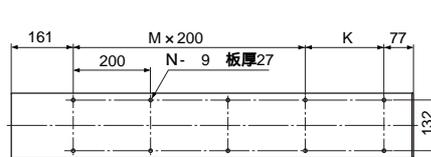
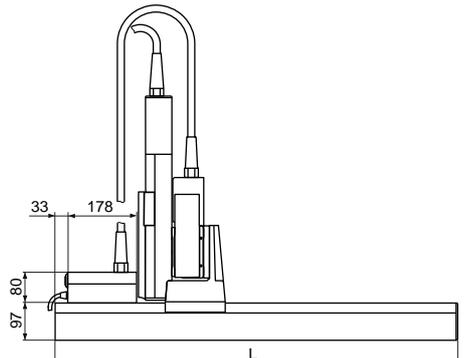
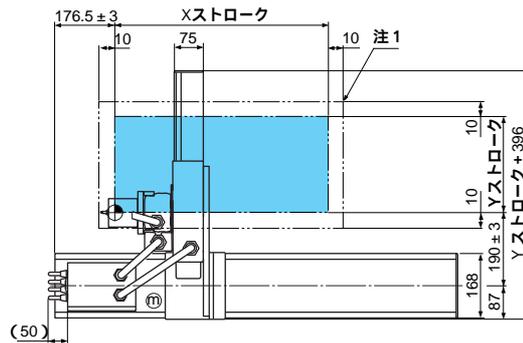
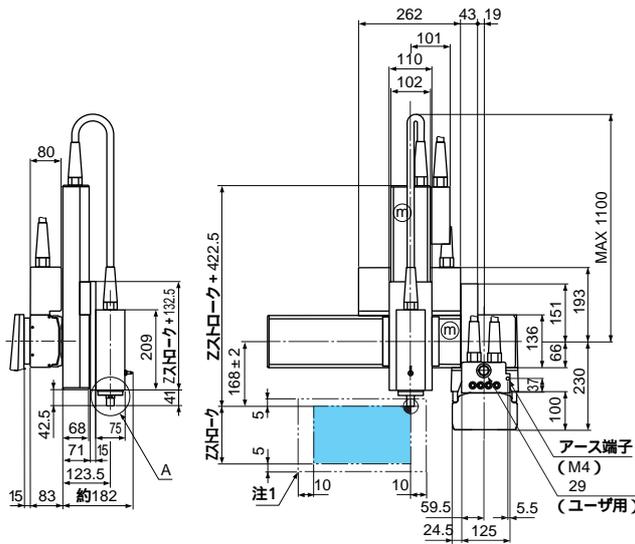
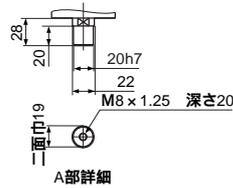
### 可搬質量表

		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。

## 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
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-10

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

ロボット型式

## MXyt - S - A2 - 85 - 55 - 10 - 3L - DRCH-1515-200

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

### XY軸基本仕様

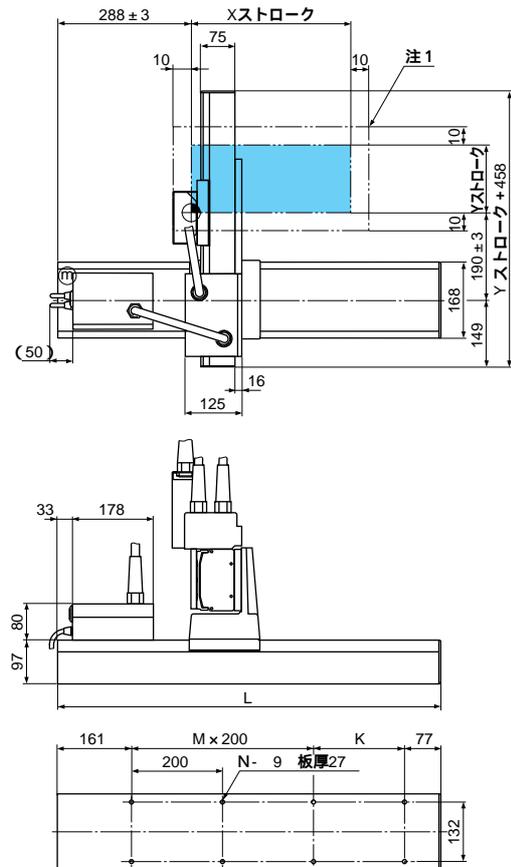
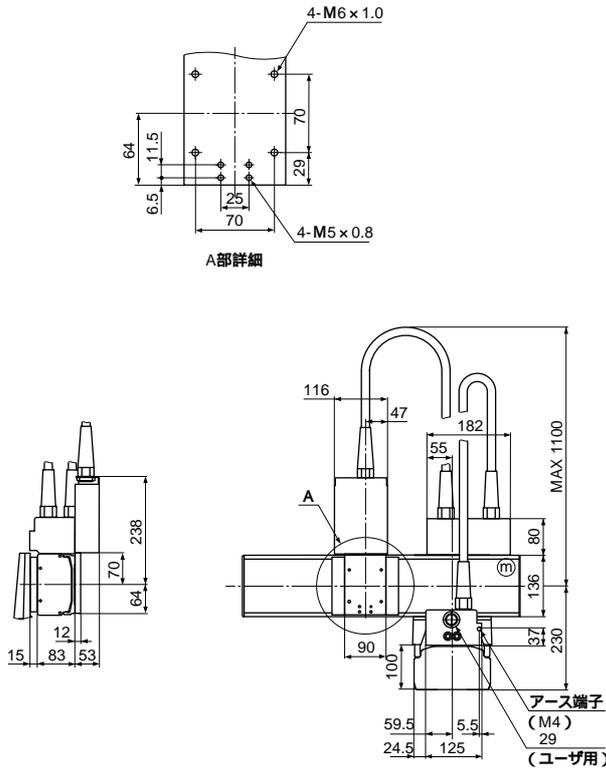
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

### 可搬質量表

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

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXYt-ZF

- 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

# MXYt - S - A2 - 45 - 35 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

### A2

4-M5 x 0.8 深さ12  
2- 5H7 深さ15  
110  
100(ノック間  
公差±0.02)  
86  
70  
A部詳細

MAX. 1100  
Zストローク+380  
292±2  
Zストローク  
5  
5  
104.5  
10  
102  
100  
10  
182  
55  
80  
136  
230  
37  
アース端子  
(M4)  
29  
(ユーザ用)  
59.5  
5.5  
24.5  
125

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。

229±3 Xストローク  
10 75 10 注1  
10  
10  
10  
Yストローク+456  
190±3  
168  
149  
16  
125  
(50)

33 178  
97 80  
161 M x 200 K 77  
200 N- 9 板厚27  
132

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

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - A2 - 45 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

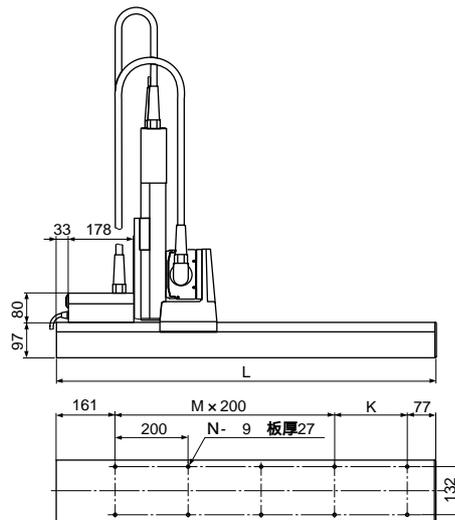
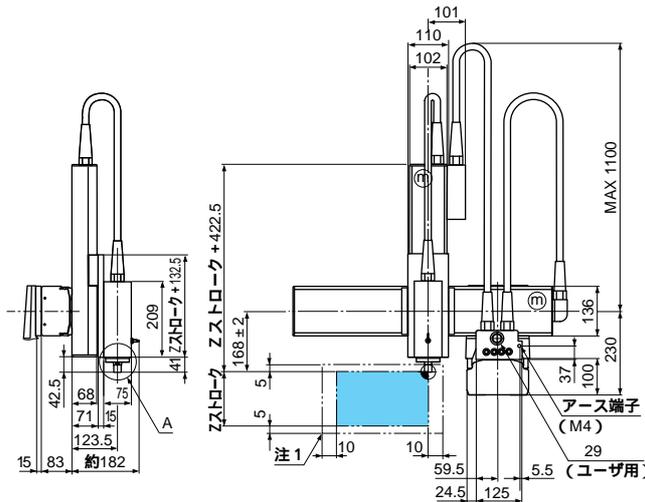
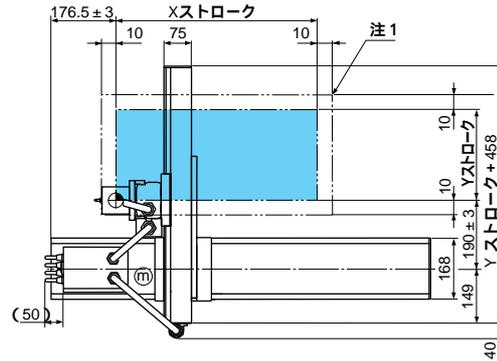
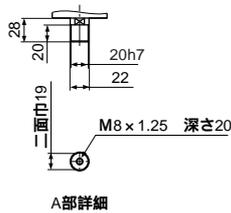
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150 10kg	
最大可搬質量	6kg	

### 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	

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
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

## ロボット型式

# MXYt - S - A3 - 85 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 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 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

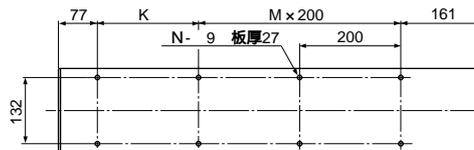
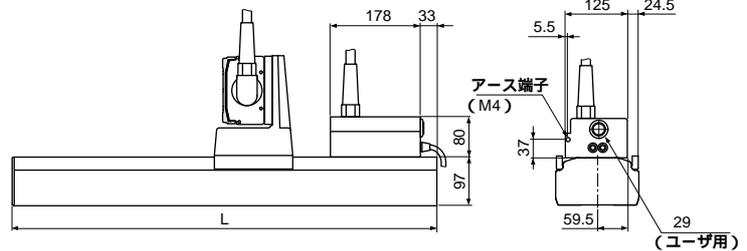
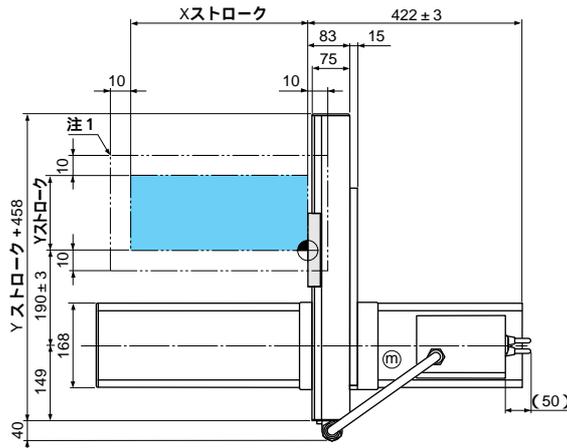
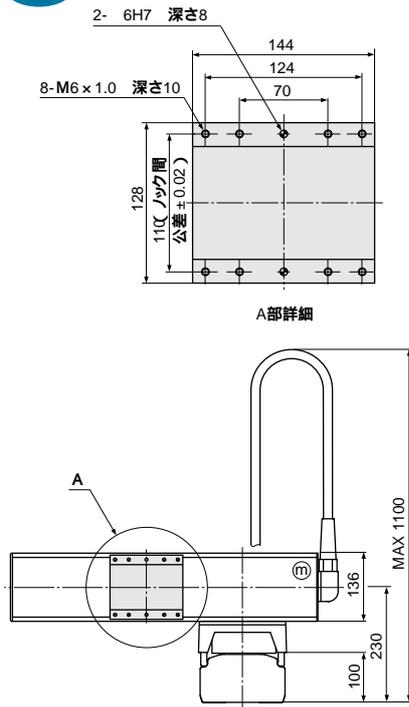
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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



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
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。



# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A3 - 85 - 55B - IO - 3L - DRCH-1515-200

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

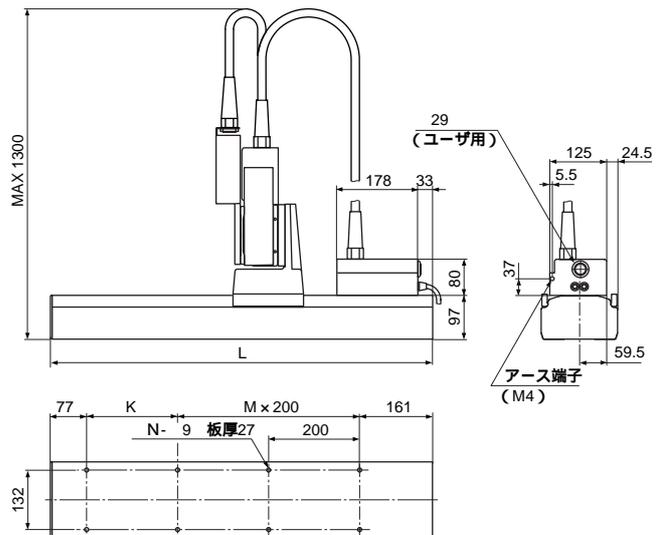
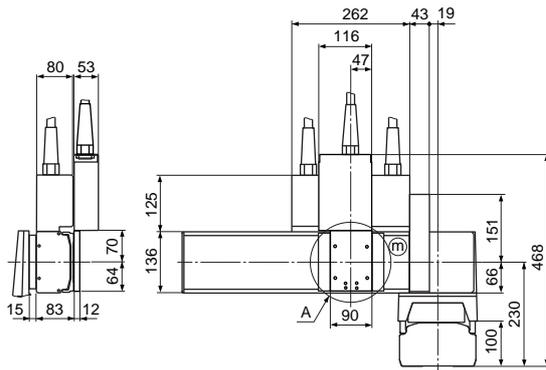
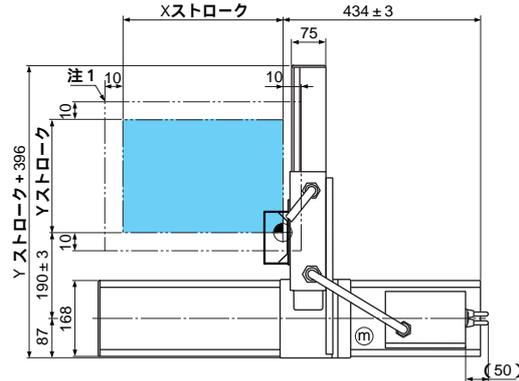
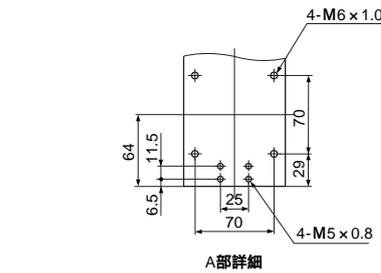
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXYt-ZF

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

## ロボット型式

# MXYt - S - A3 - 45 - 35B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

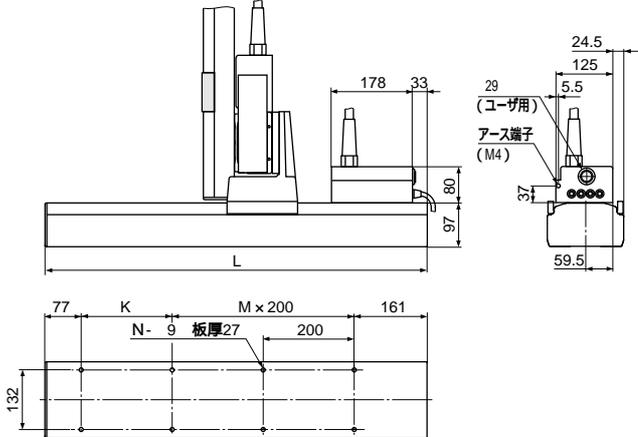
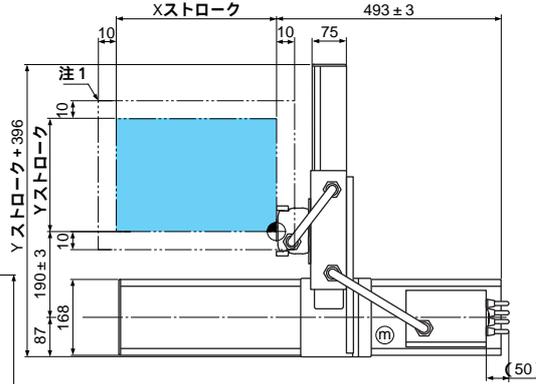
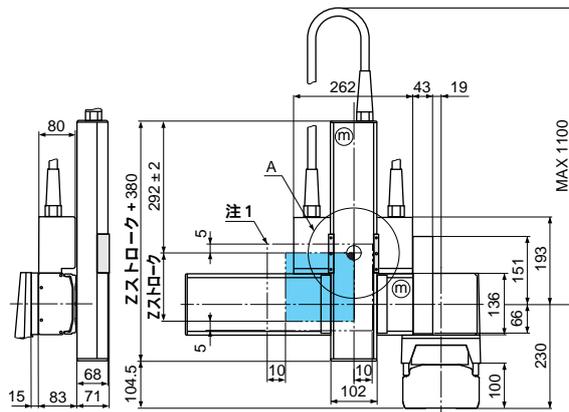
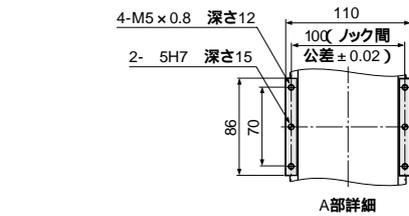
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

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

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-ZRF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A3 - 45 - 35B - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

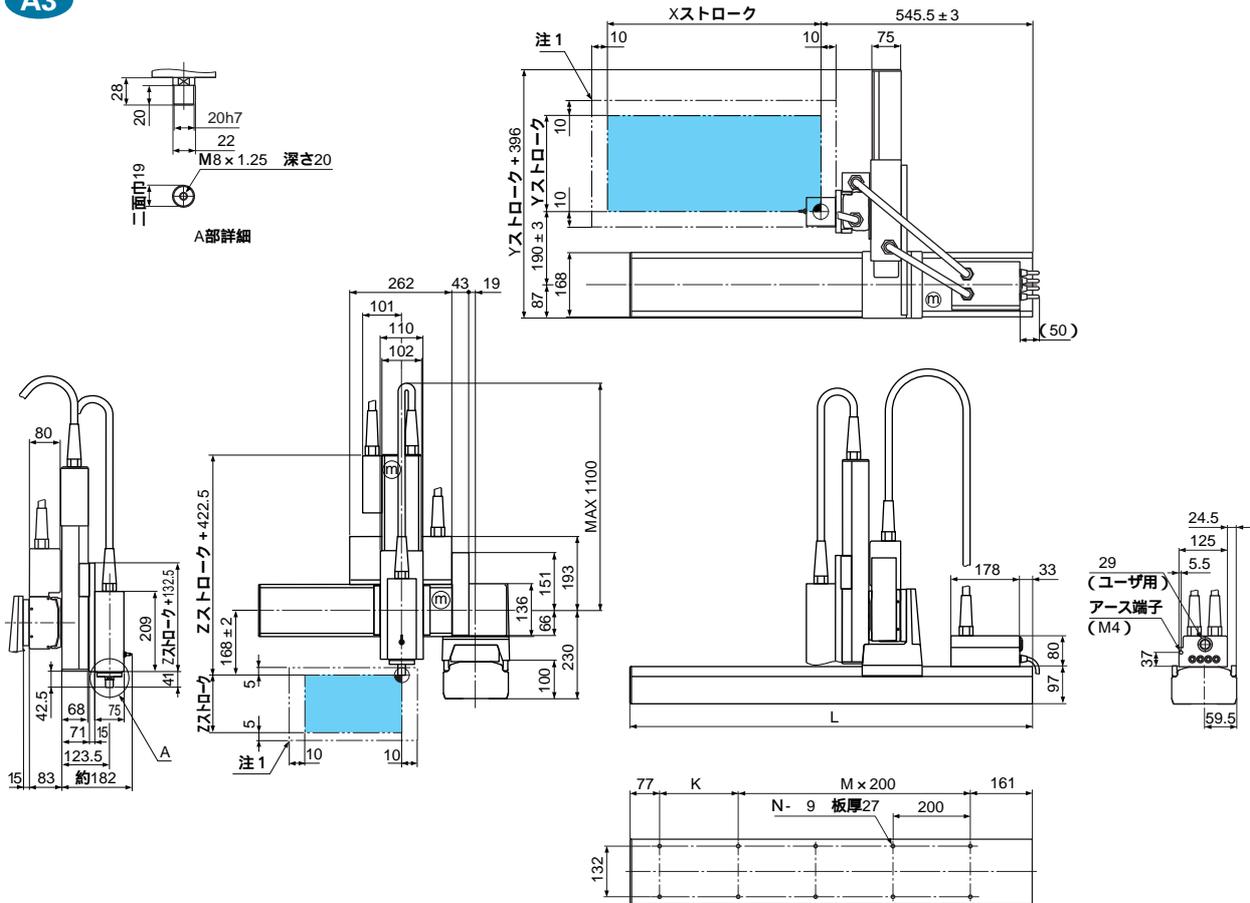
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150 10kg	
最大可搬質量	6kg	

### 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	

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
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A3 - 85 - 55 - 10 - 3L - DRCH-1515-200

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

### XY軸基本仕様

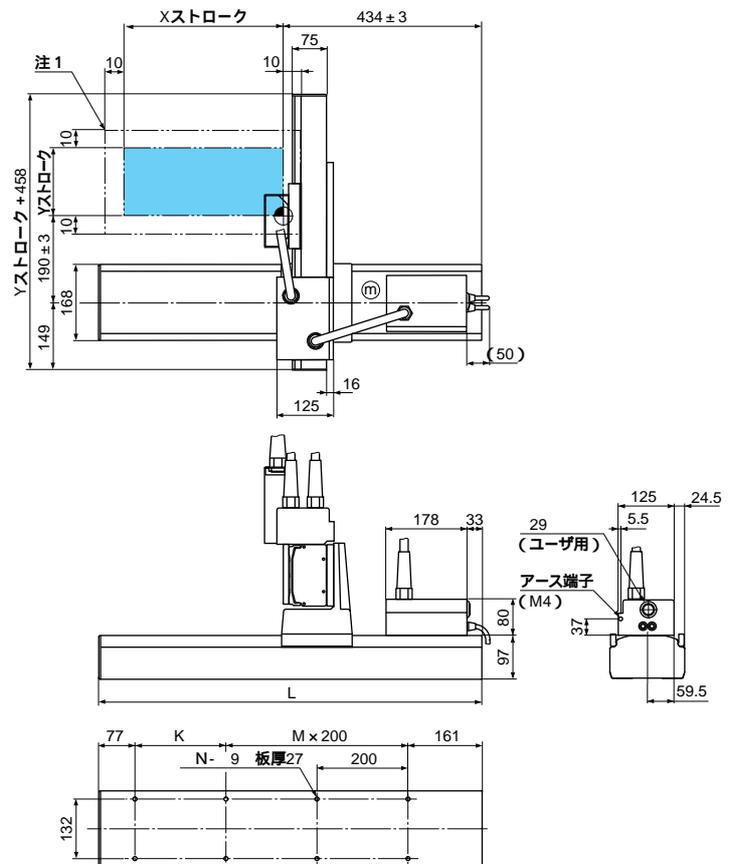
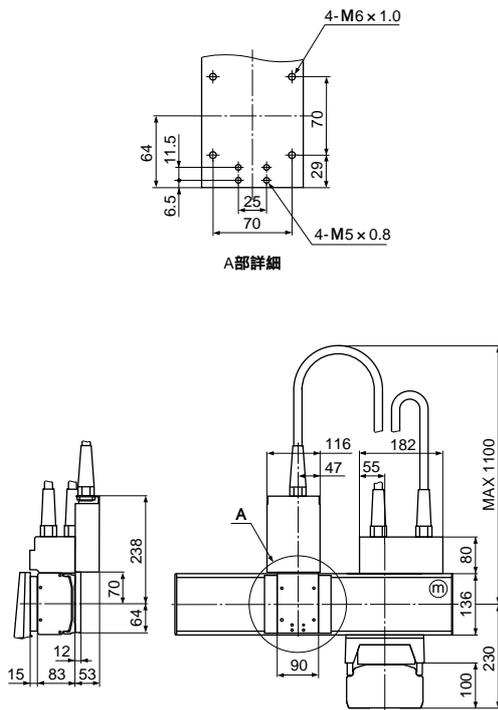
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

### 可搬質量表

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

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	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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXyt-ZF

- 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

# MXyt - S - A3 - 45 - 35 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

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

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - A3 - 45 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

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。

**XY軸基本仕様**

**ZR軸基本仕様**

**可搬質量表**

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ストローク	250	350	450	550	650
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

## ロボット型式

# MXyt - S - A4 - 85 - 55 - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

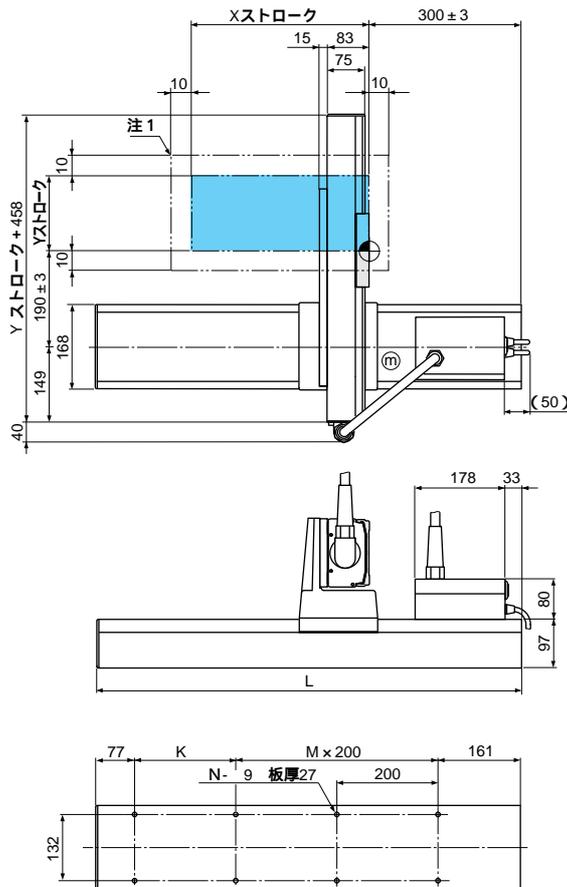
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

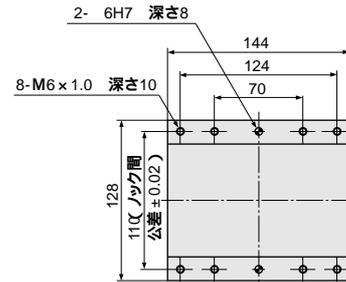
### 可搬質量表

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

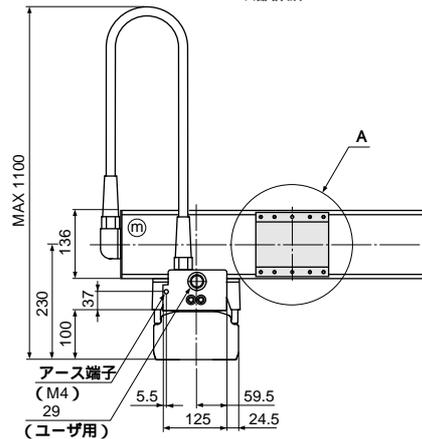
A4



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
Yストローク	150	250	350	450	550		

## ロボット型式

# MXyt - S - A4 - 85 - 55B - 3L - DRCH - 1515 - 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 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ方式 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

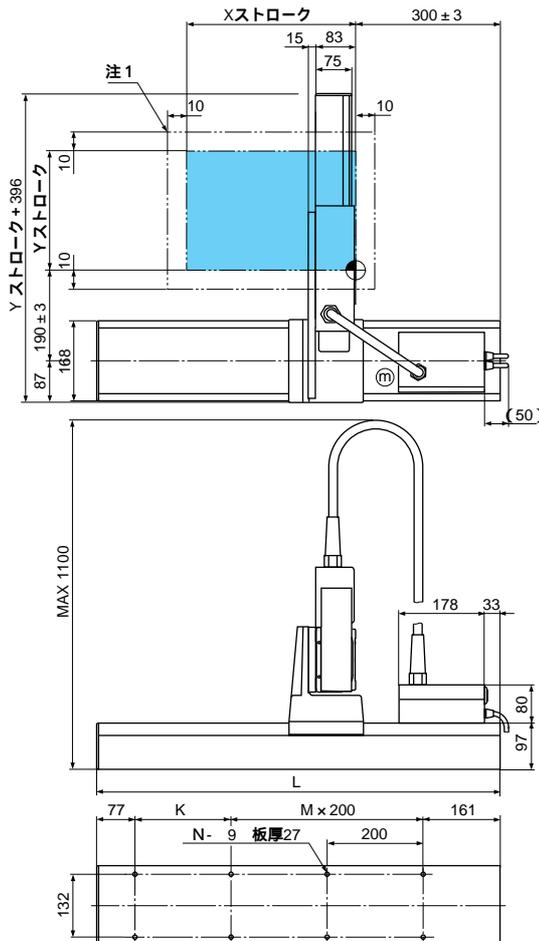
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

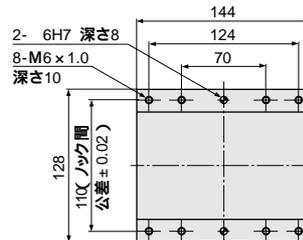
### 可搬質量表

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

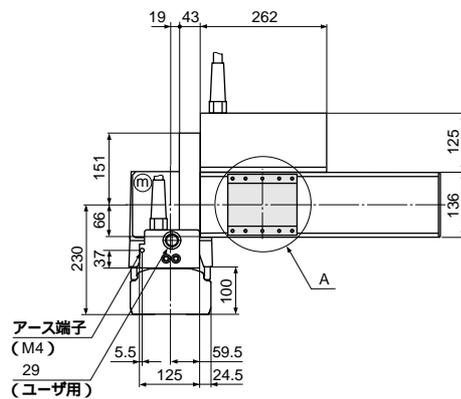
A4



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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A4 - 85 - 55B - 10 - 3L - DRCH - 1515 - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボ外アーム適合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZR軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライ/湿式 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

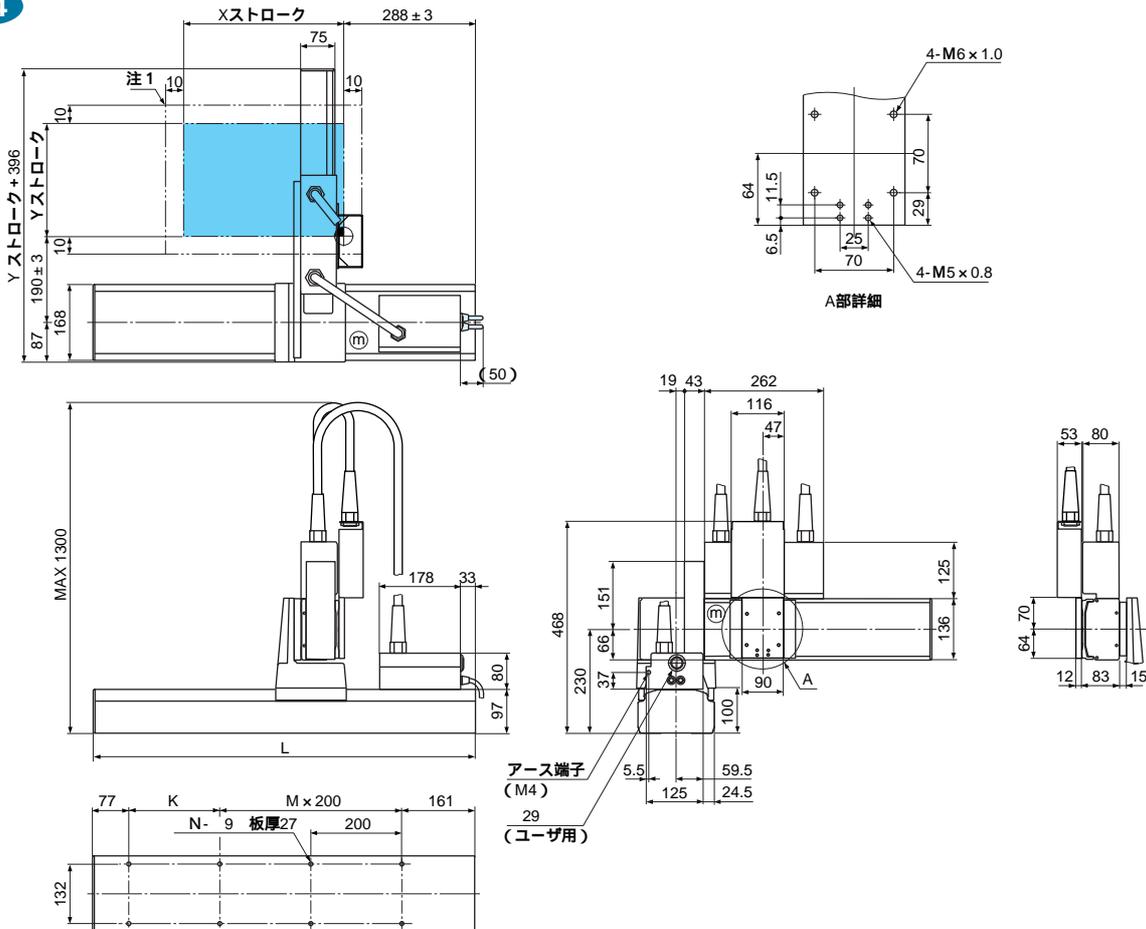
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

### 可搬質量表

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

**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
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
Yストローク	150	250	350	450	550		

# MXyt-ZF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A4 - 45 - 35B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

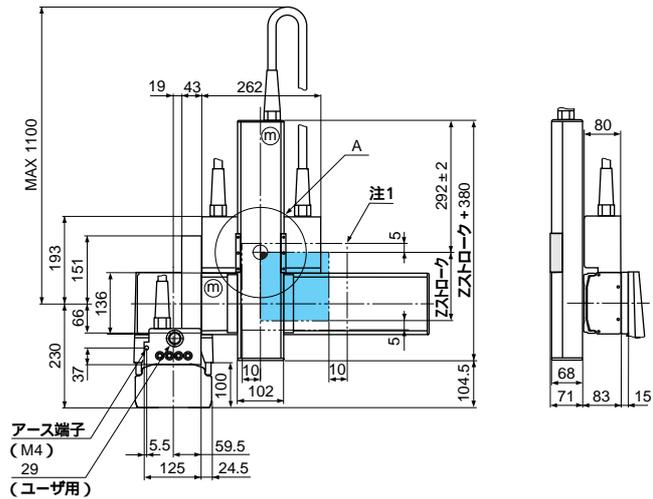
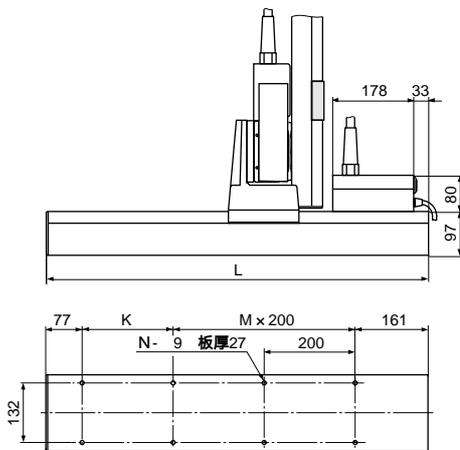
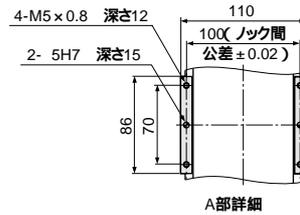
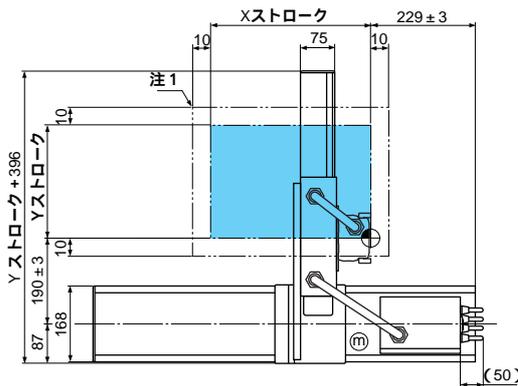
### 可搬質量表

		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。

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

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-ZRF

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  
Y軸  
省スペース

## ロボット型式

# MXyt - S - A4 - 45 - 35B - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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	

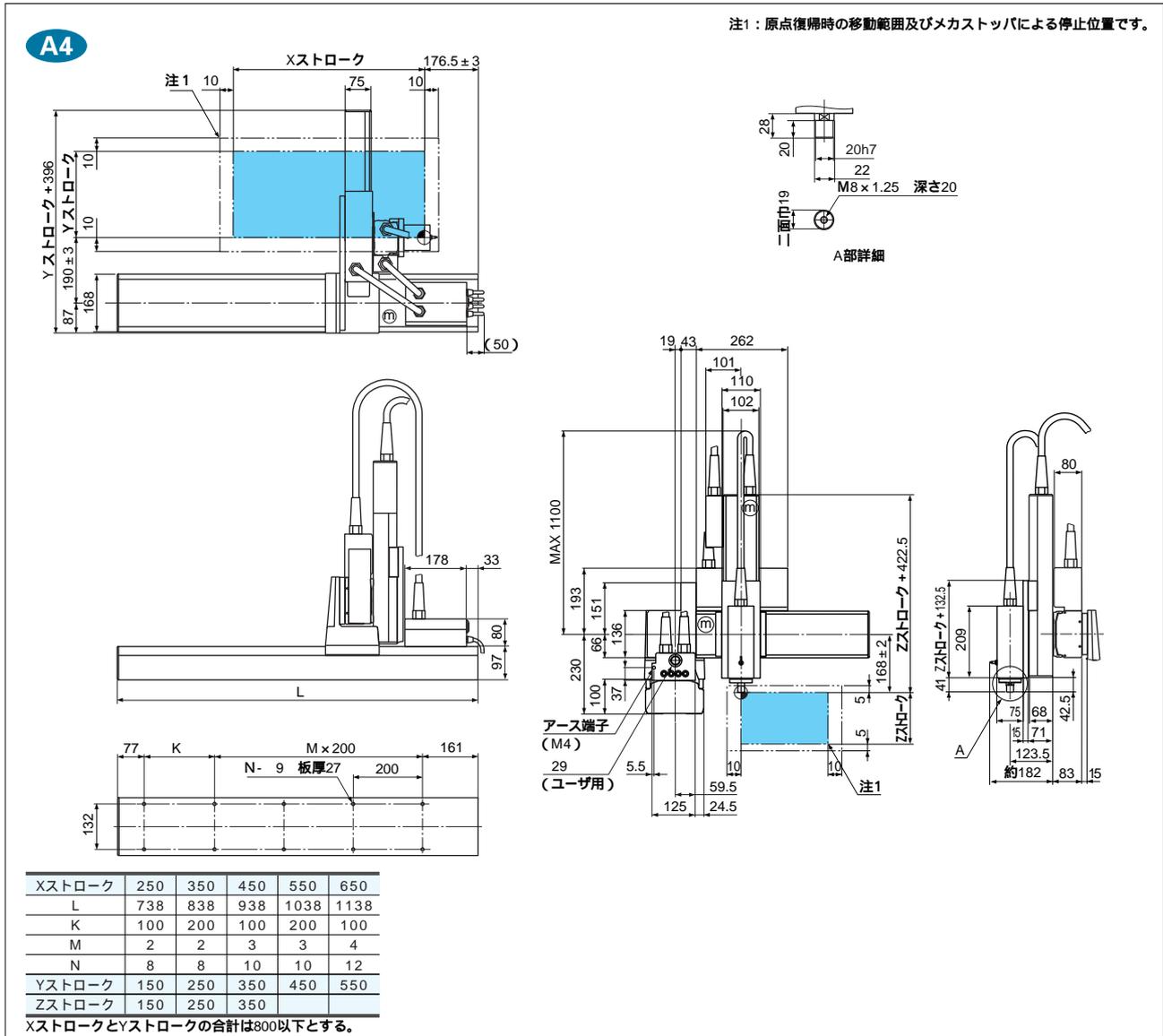
### ZR軸基本仕様

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。



# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - A4 - 85 - 55 - 10 - 3L - DRCH-1515-200

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

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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	

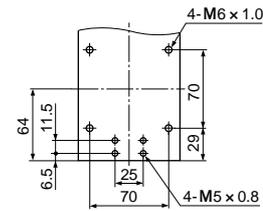
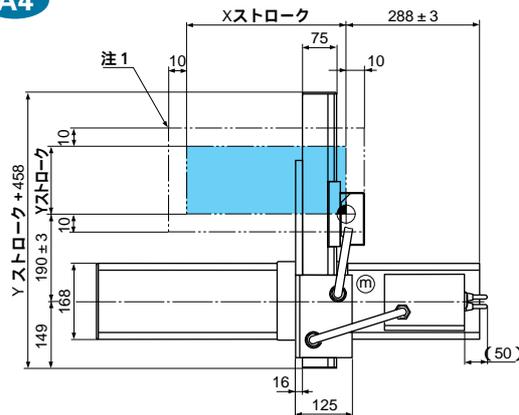
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 可搬質量表

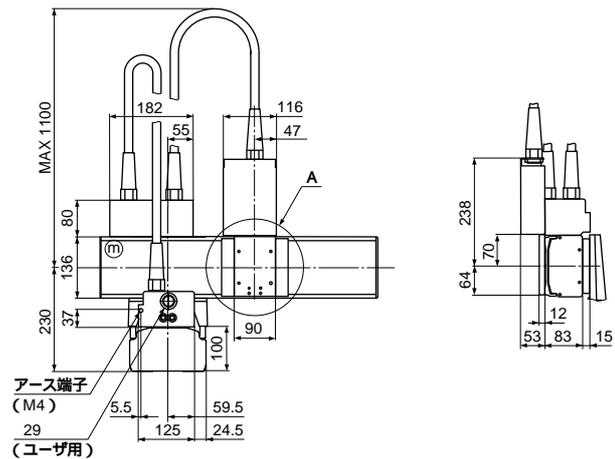
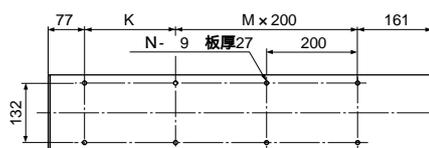
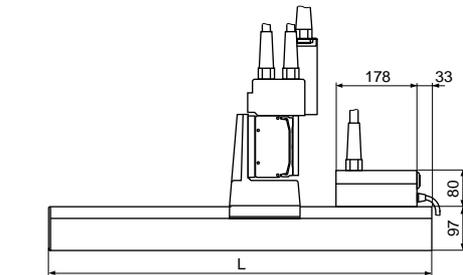
Y軸 ストローク	150mm	20kg
	250mm	20kg
	350mm	20kg
	450mm	20kg
	550mm	20kg

A4

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
Yストローク	150	250	350	450	550		



# MXyt-ZRF

- 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  
ムービング
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルヘア

## ロボット型式

# MXyt - S - A4 - 45 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

### 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
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

## ロボット型式

# MXyt - S - G1 - 85 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - 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/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	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	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	

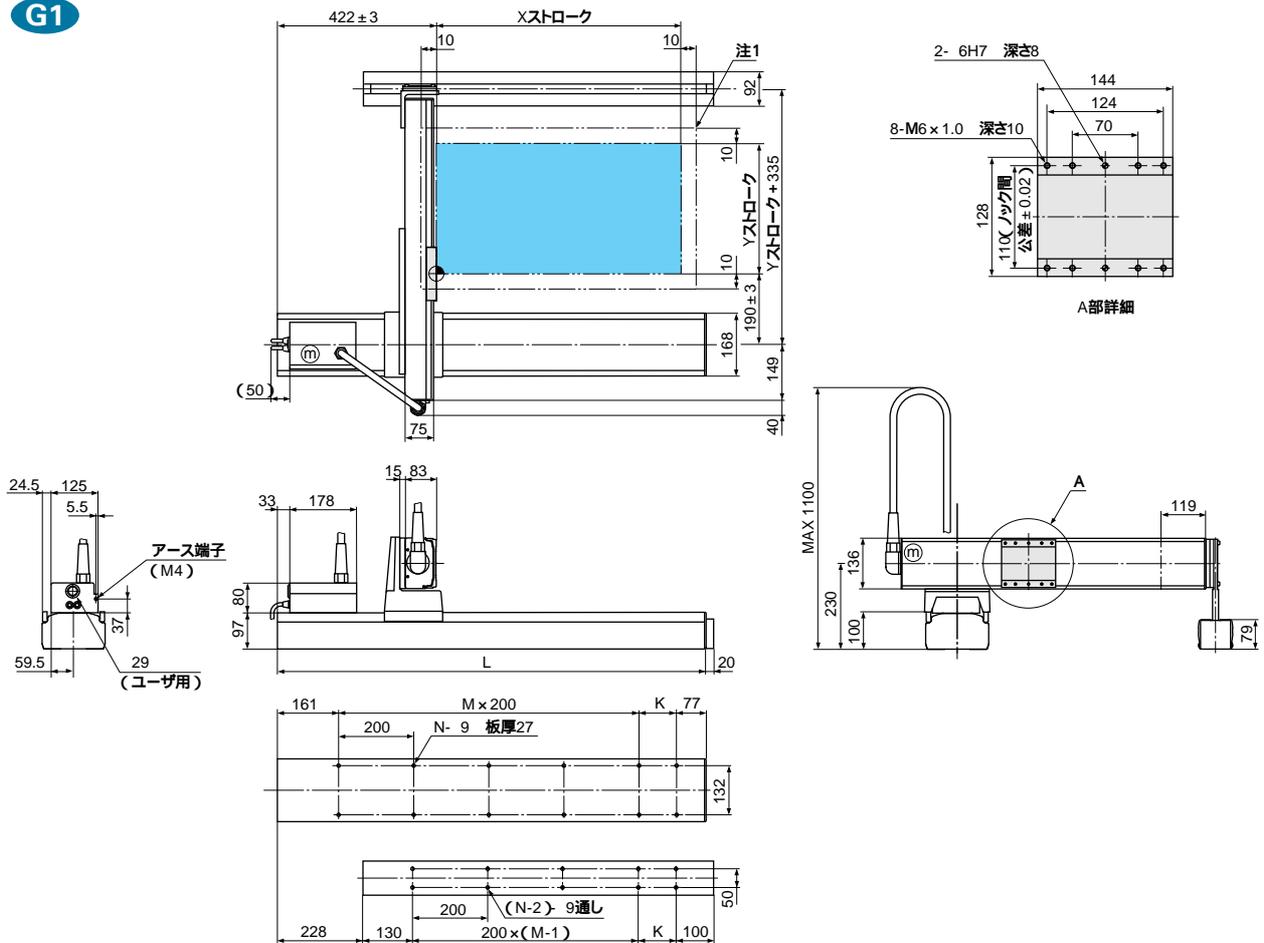
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時に指定ください。

### 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
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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

## ロボット型式

# MXyt - S - G1 - 85 - 65B - 3L - DRCH - 1515 - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Y軸ストローク - 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

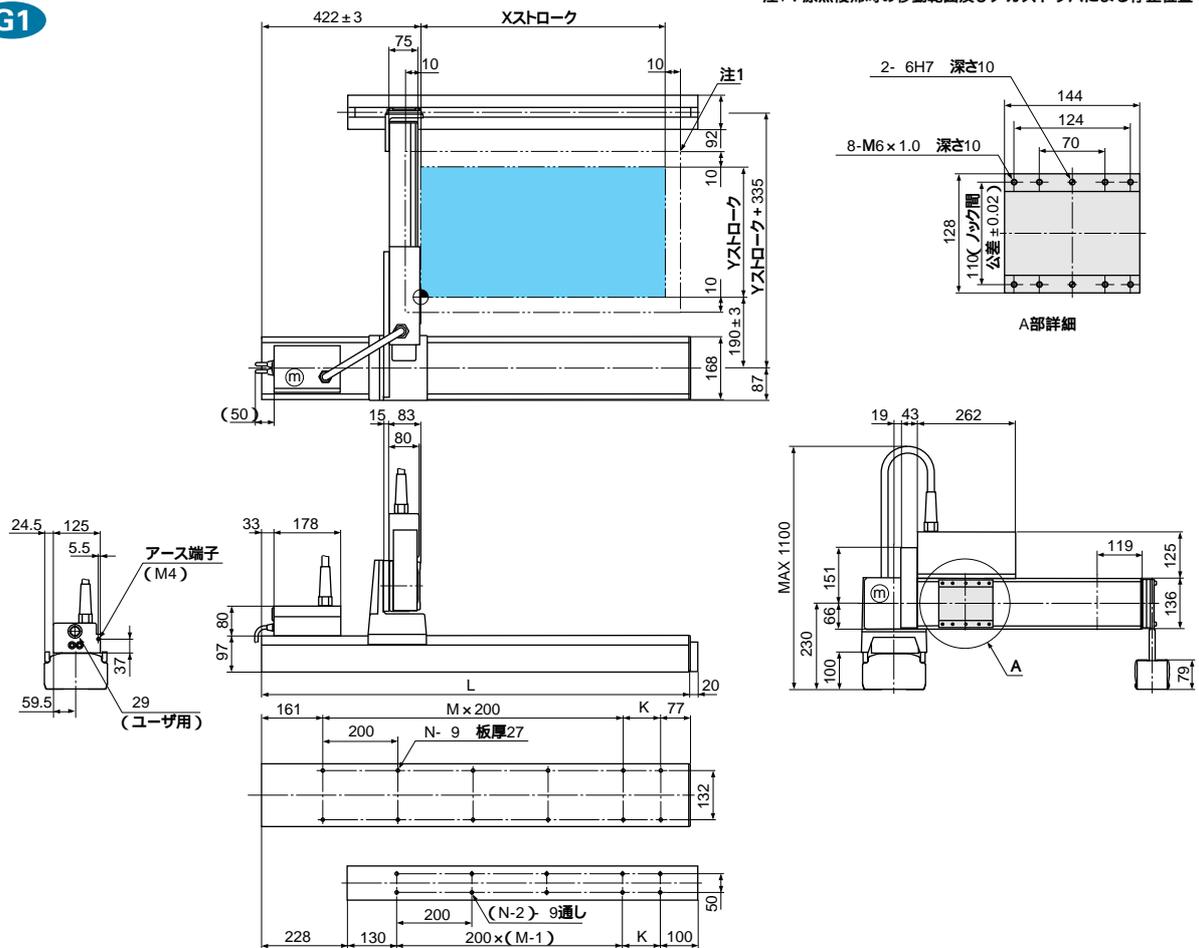
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G1 - 85 - 65B - 10 - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

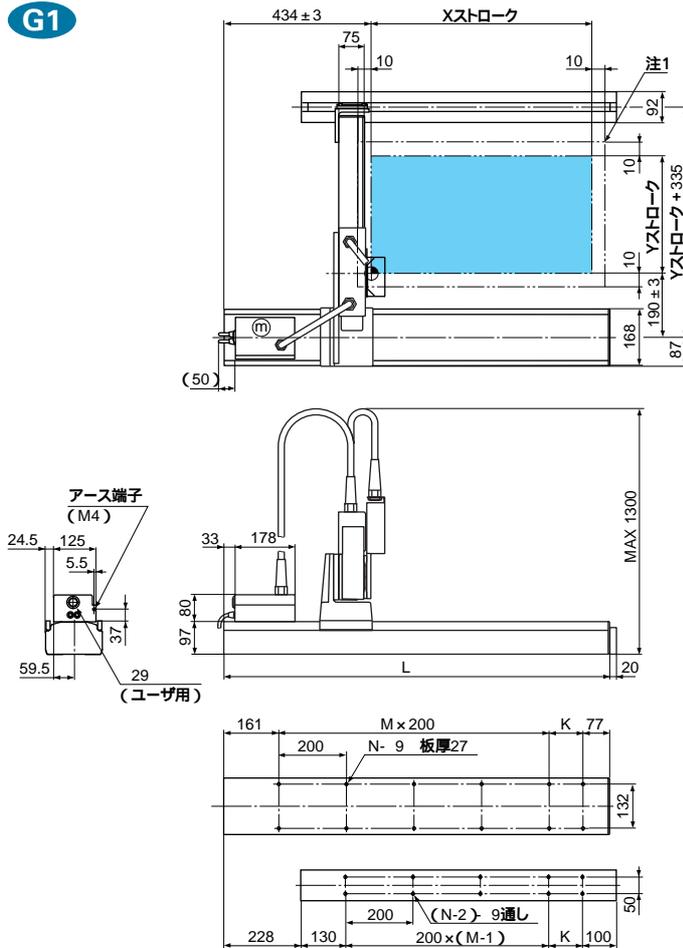
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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
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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-ZF

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  
タイプ  
X軸  
省スペース  
Y軸  
省スペース

## ロボット型式

# MXyt - S - G1 - 85 - 65B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

### 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。

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

Mx200 板厚27

N-9

(N-2) 9通し

200x(M-1)

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

# MXyt-ZRF

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 タンクタイプ XZタイプ ガントリー 省スペース X軸 省スペース タブルアームタイプ 省スペース Y軸

## ロボット型式

# MXyt - S - G1 - 45 - 35B - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

**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。

545.5 ± 3 Xストローク

75 10 10 92 10 10 10 10 Yストローク + 335 Yストローク + 335 190 ± 3 168 87

(50)

アース端子 (M4) 24.5 125 5.5 37 59.5 29 (ユーザ用)

MAX 1300

161 M × 200 N-9 板厚27 K 77 132

200 (N-2) 9通し 50

228 130 200 × (M-1) K 100

19 43 262 101 110 102 102 125 136 125 Zストローク + 422.5 168 ± 2 79 Zストローク

230 100 66 151 50 119

20h7 22 M8 × 1.25 深さ20

A部詳細

80 41 Zストローク + 132.5 209 75 68 71 123.5 約182 83 15 42.5

VIEW B

Xストローク	250	350	450	550	650
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G1 - 85 - 65 - 10 - 3L - DRCH-1515-200

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

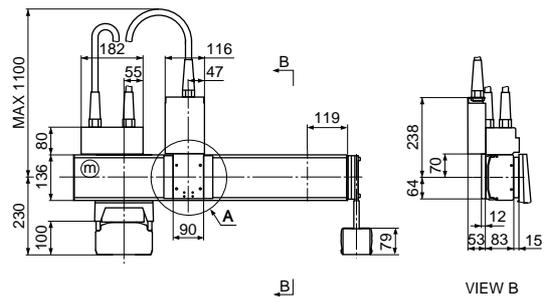
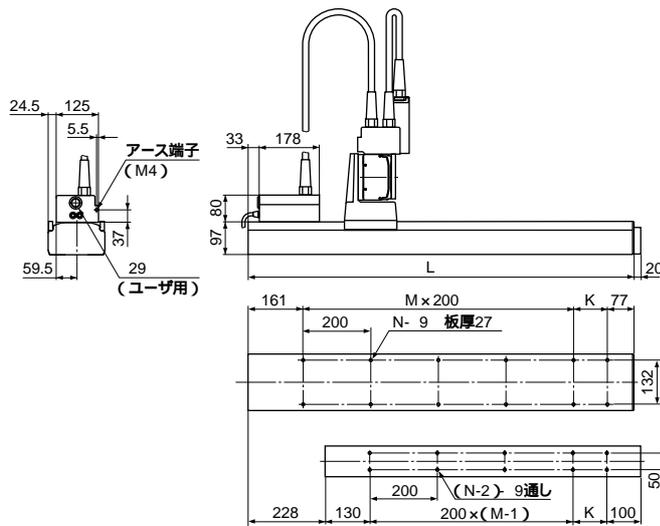
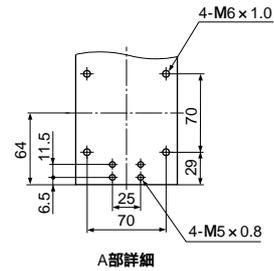
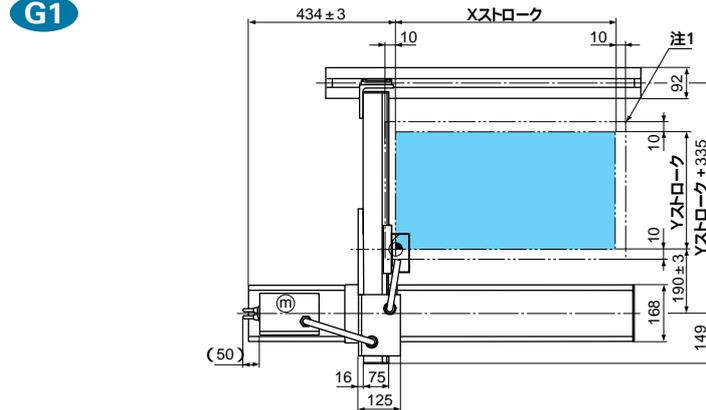
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 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
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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXYt-ZF

- 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

# MXYt - S - G1 - 85 - 65 - ZF - 350 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

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

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

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

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - G1 - 45 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

Xストローク	250	350	450	550	650
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
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

VIEW B

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

## ロボット型式

# MXyt - S - G2 - 85 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - 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 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

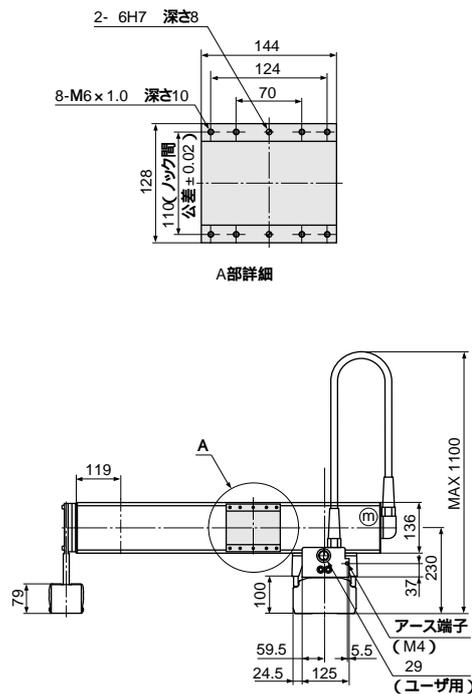
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

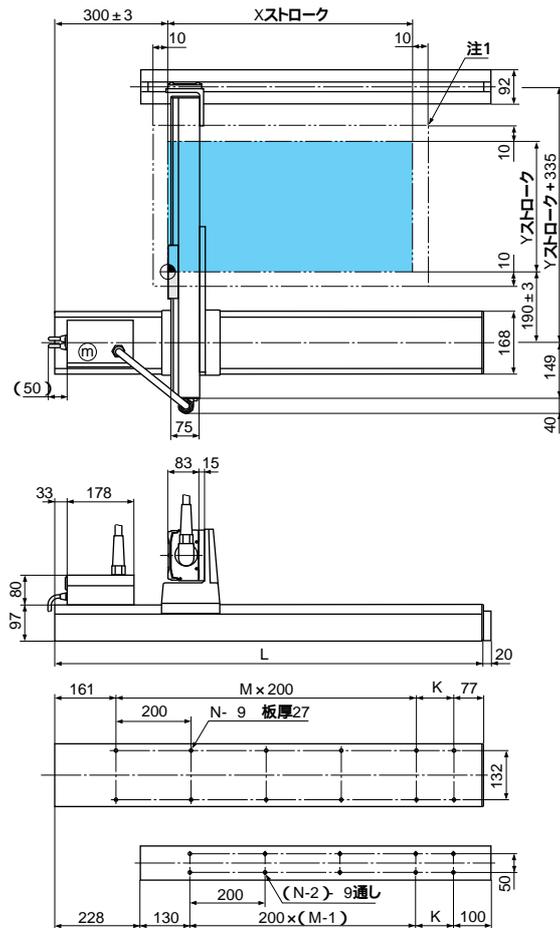
### 可搬質量表

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

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
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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

## ロボット型式

# MXyt - S - G2 - 85 - 65B - 3L - DRCH - 1515 - 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 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

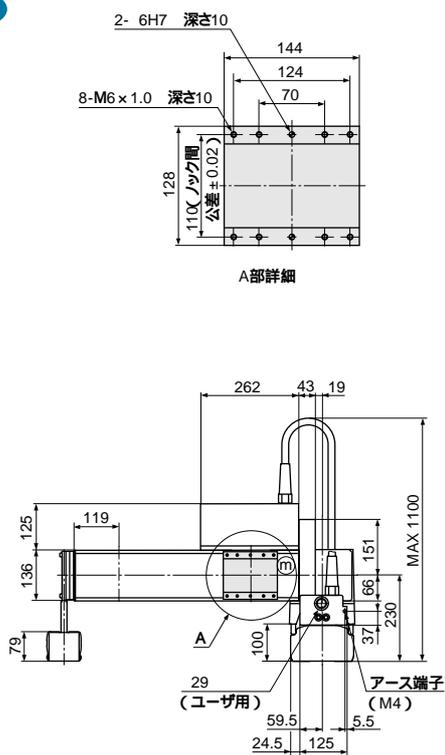
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

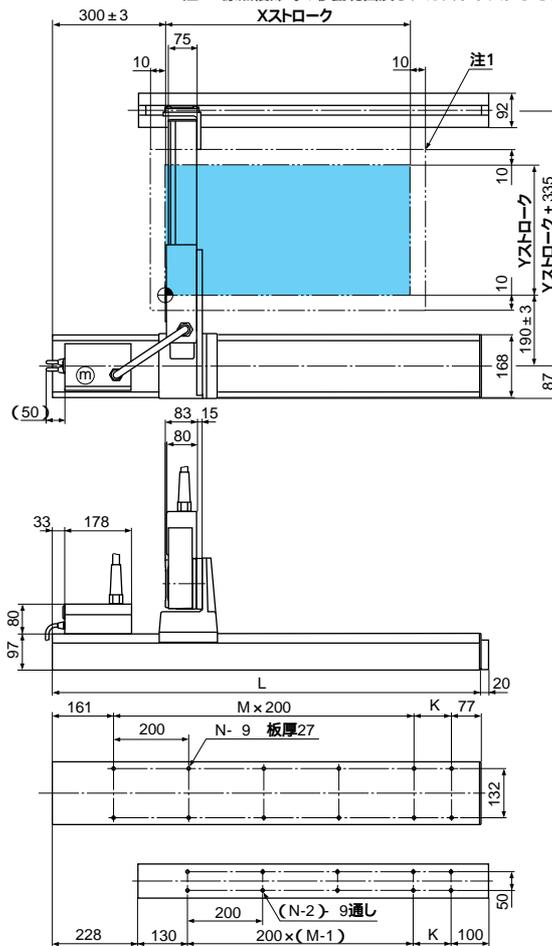
### 可搬質量表

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

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
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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G2 - 85 - 65B - 10 - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

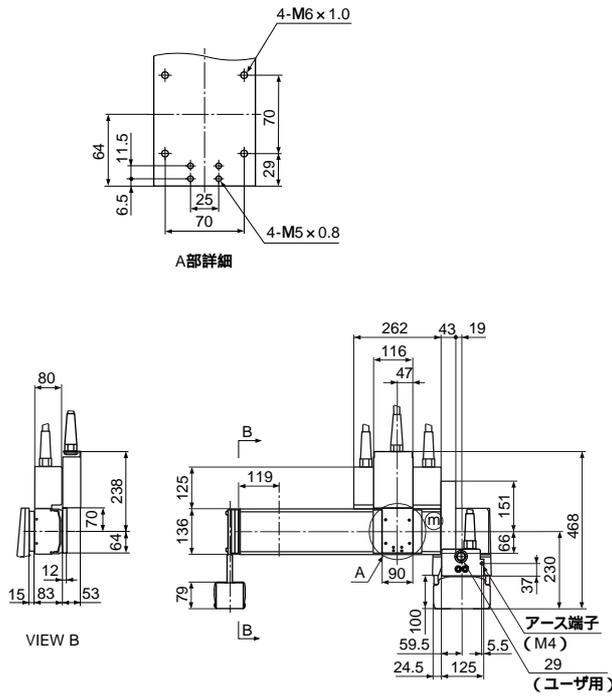
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

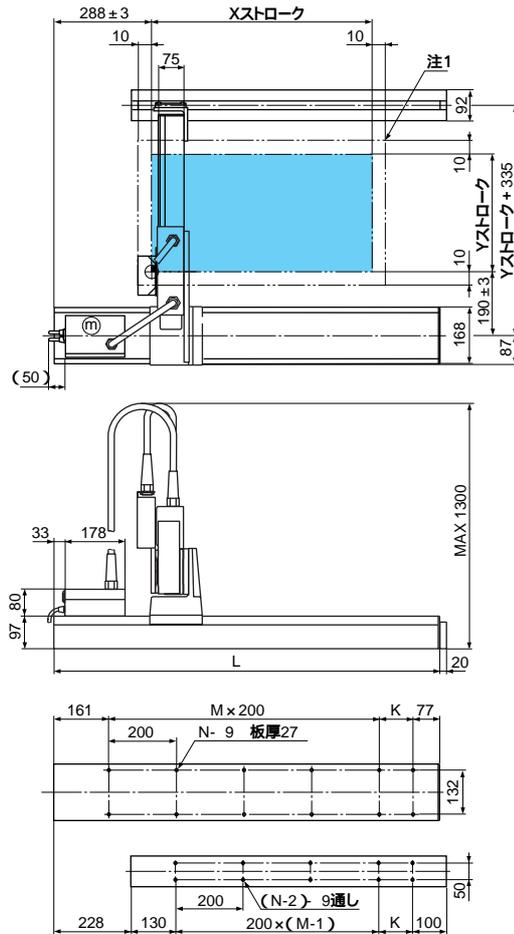
### 可搬質量表

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

## 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
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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-ZF

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 XZタイプ X軸 X軸 X軸 X軸 X軸

## ロボット型式

# MXyt - S - G2 - 85 - 65B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

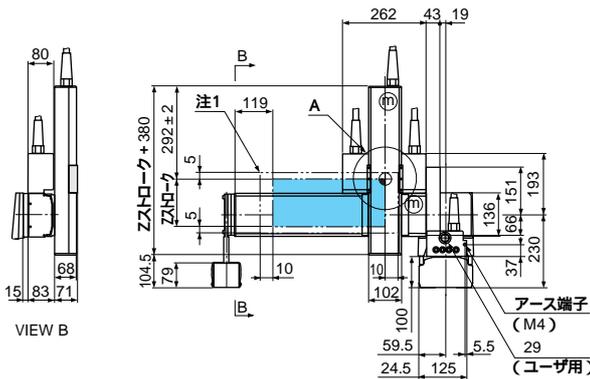
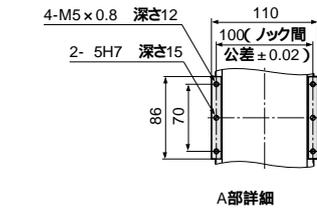
### Z軸基本仕様

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

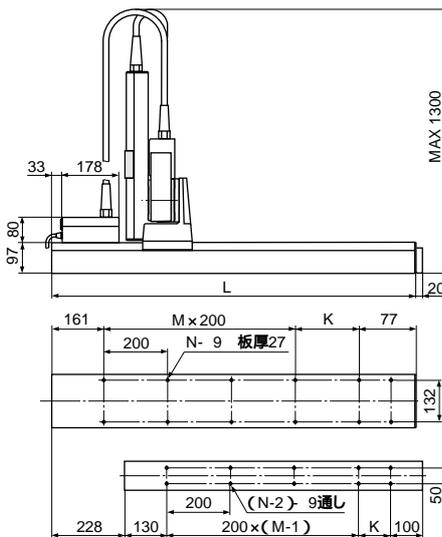
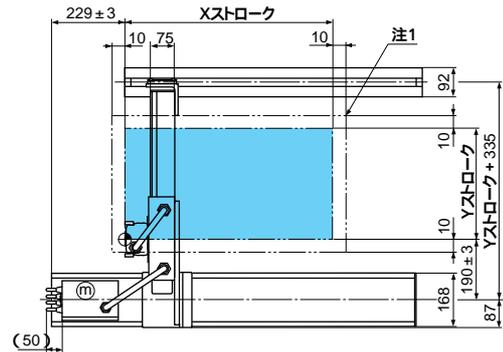
### 可搬質量表

		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	

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



# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G2 - 85 - 65 - 10 - 3L - DRCH-1515-200

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

### XY軸基本仕様

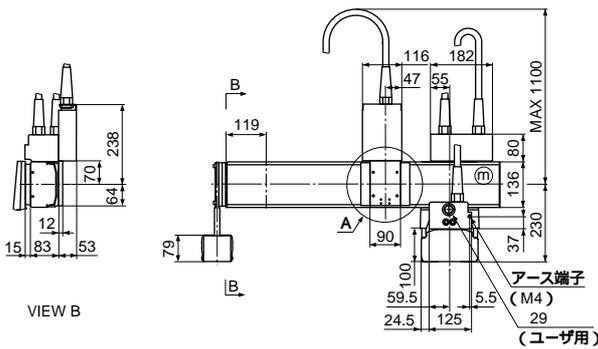
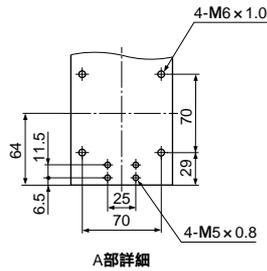
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

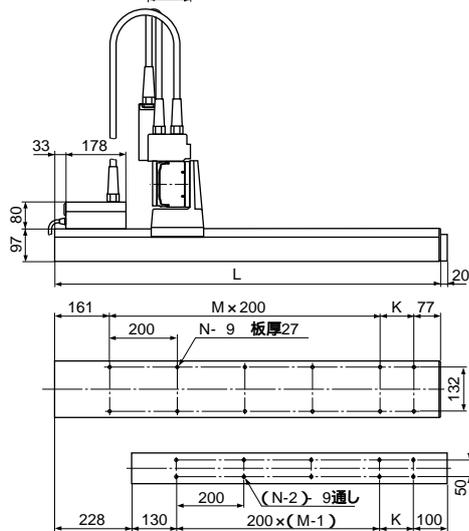
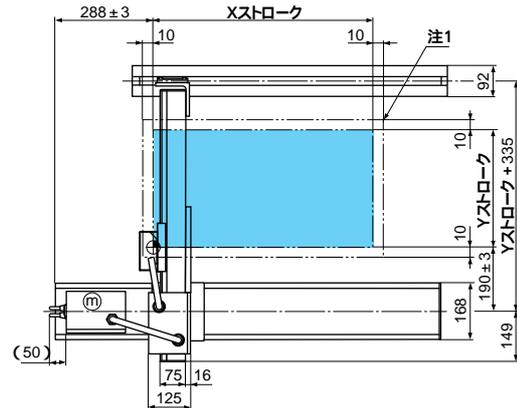
### 可搬質量表

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

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
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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-ZF

- 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

# MXyt - S - G2 - 85 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

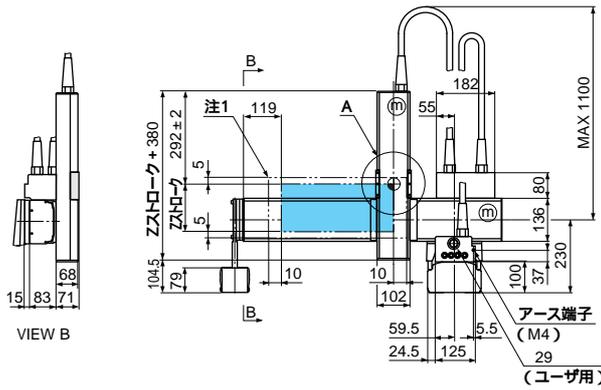
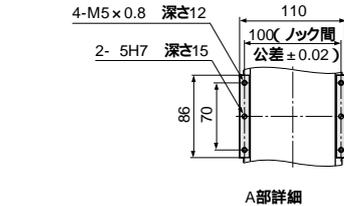
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350 8kg
最大可搬質量	10kg

### 可搬質量表

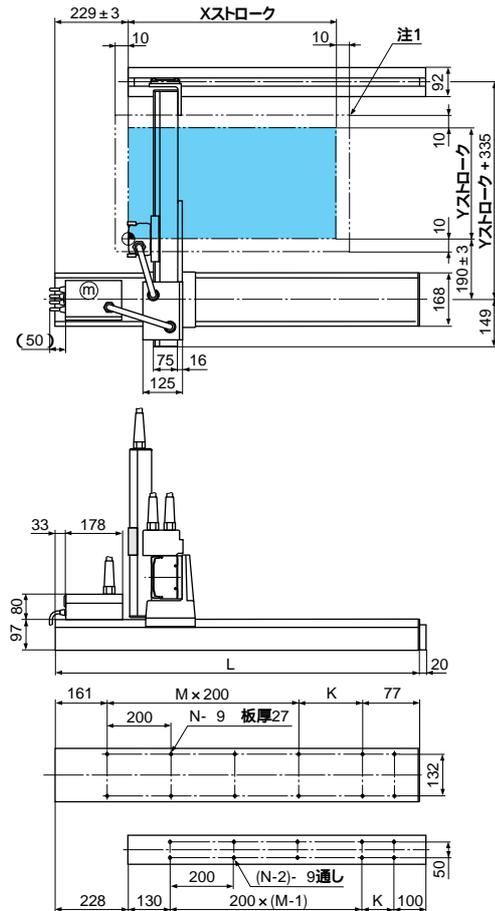
		Z軸ストローク	
		150mm ~ 350mm	
Y軸 ストローク	150mm	10kg	
	250mm	10kg	
	350mm	10kg	
	450mm	10kg	
	550mm	10kg	
	650mm	10kg	

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。

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

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - G2 - 45 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

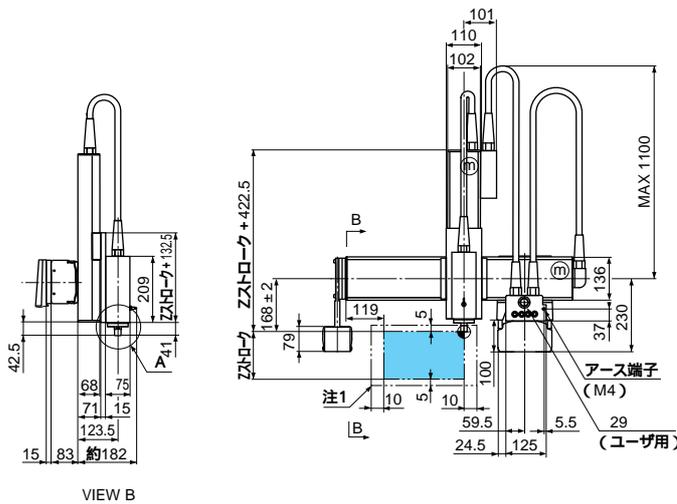
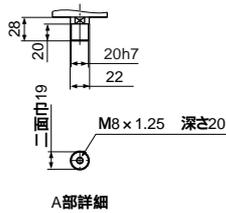
### ZR軸基本仕様

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	

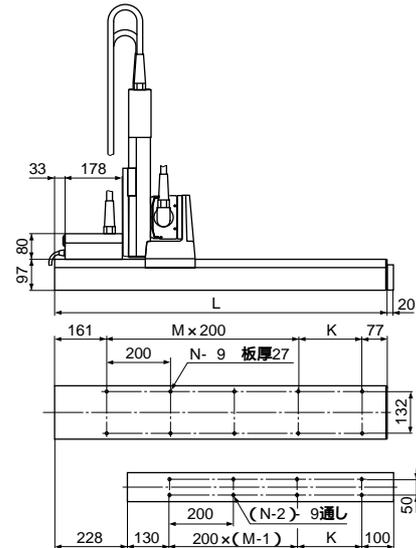
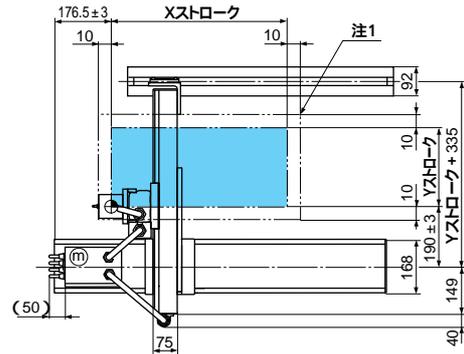
### 可搬質量表

		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	

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
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

## ロボット型式

# MXyt - S - G3 - 85 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Y軸ストローク - 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

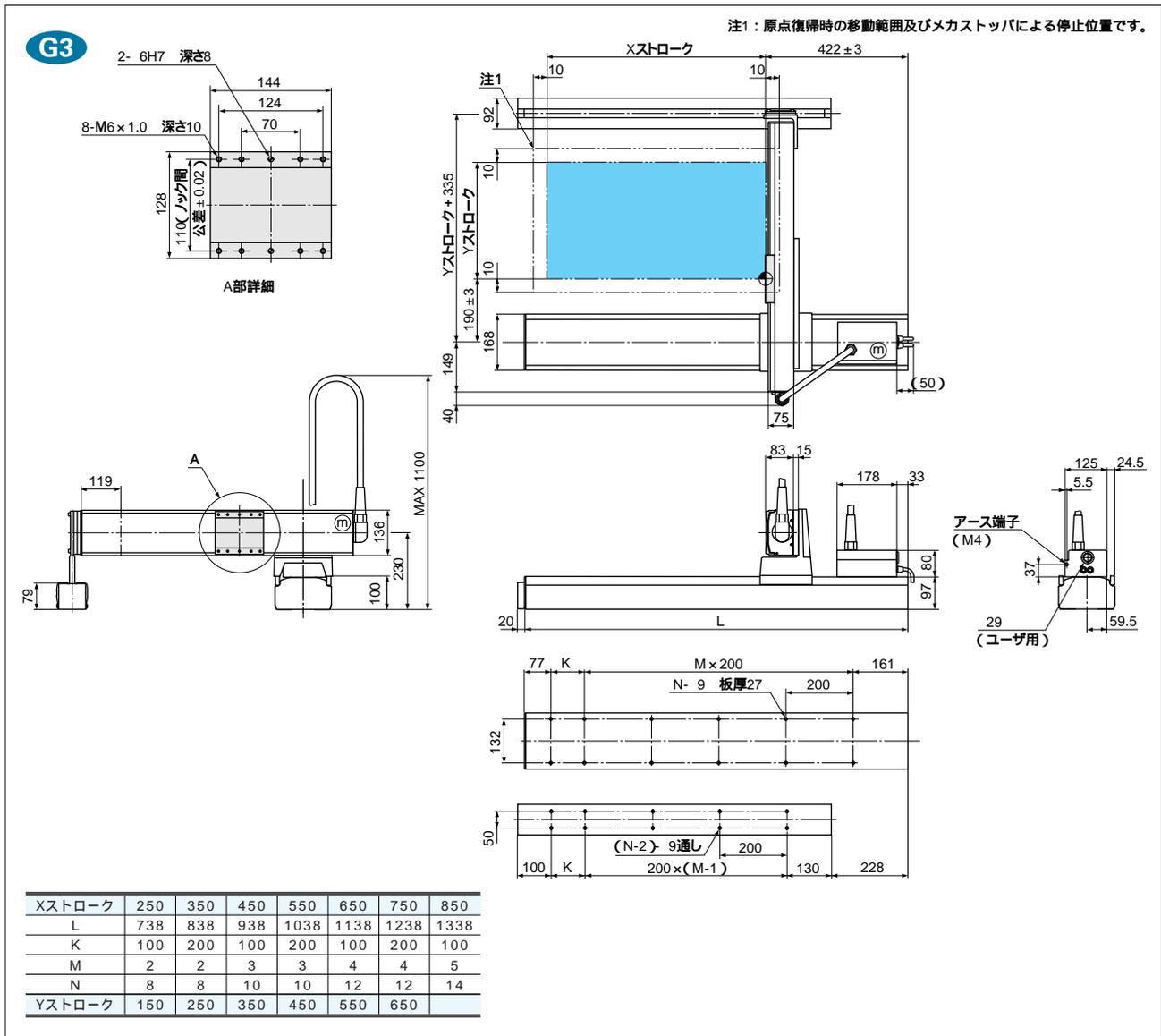
### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	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	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 - S - G3 - 85 - 65B - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

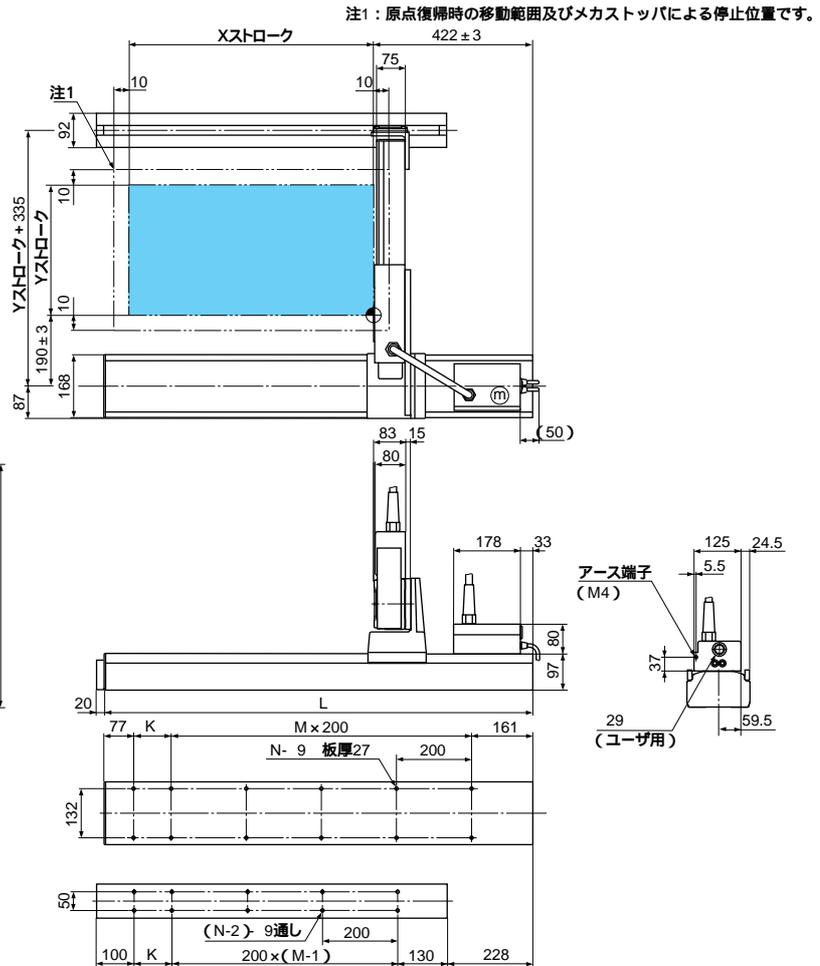
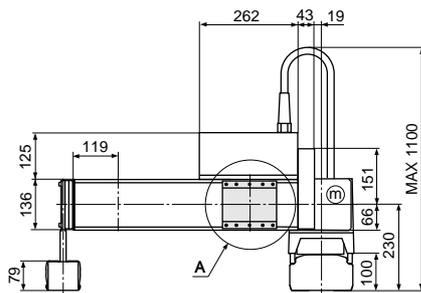
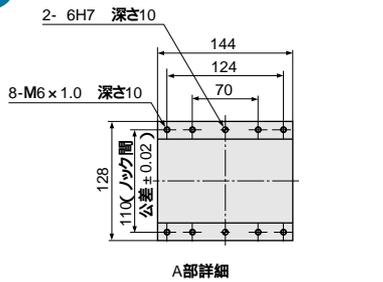
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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

**G3**



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G3 - 85 - 65B - IO - 3L - DRCH-1515-200

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

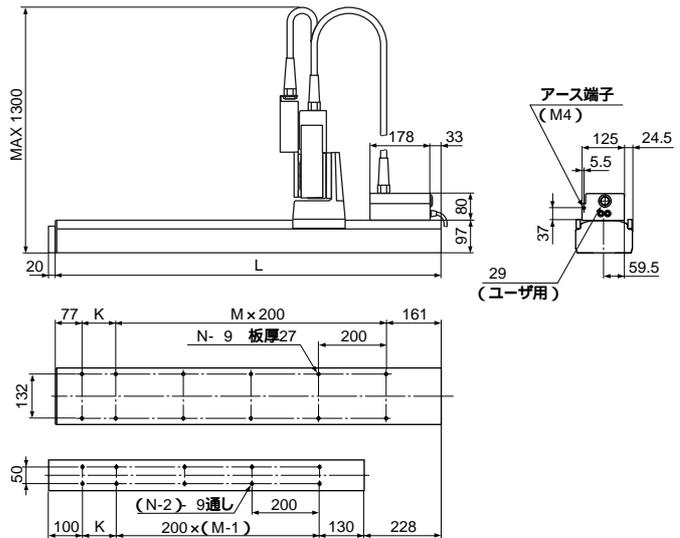
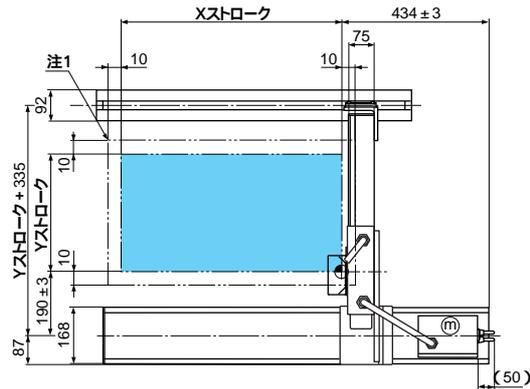
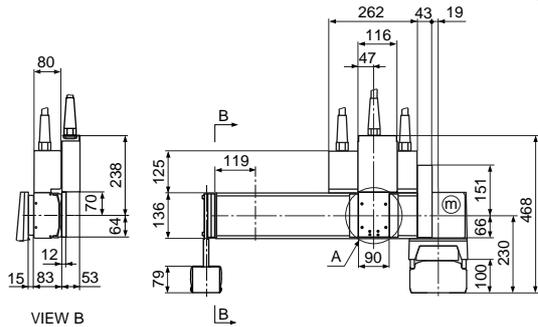
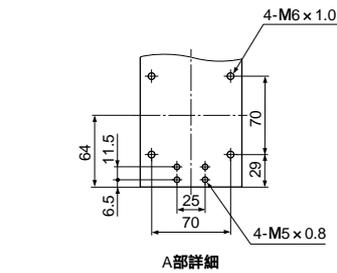
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 可搬質量表

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

G3

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



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

# MXyt-ZF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G3 - 85 - 65B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

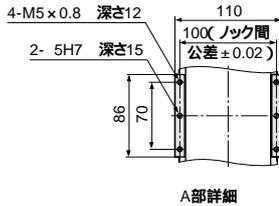
### Z軸基本仕様

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

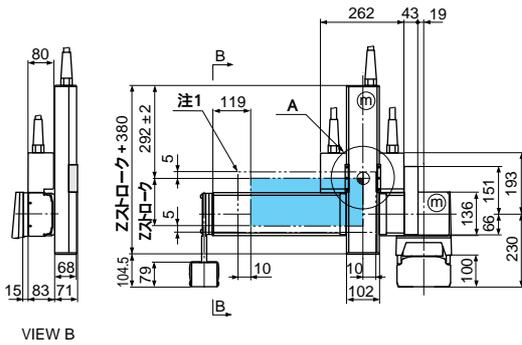
### 可搬質量表

		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	

G3

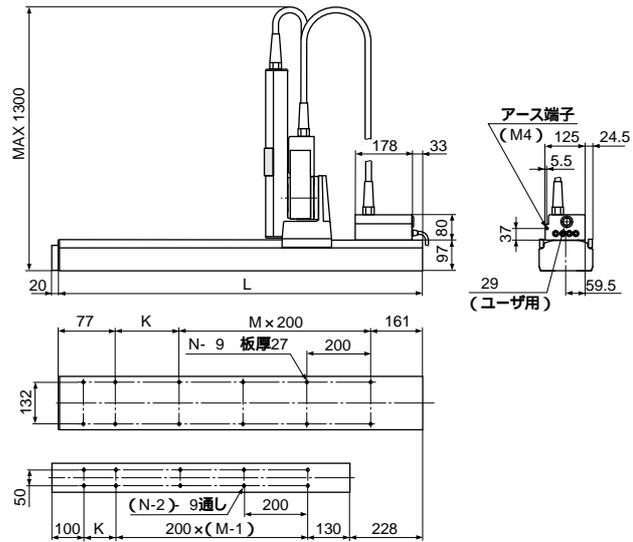
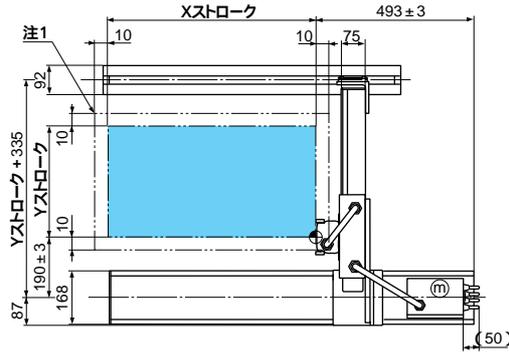


A部詳細



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

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - G3 - 45 - 35B - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

**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
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G3 - 85 - 65 - 10 - 3L - DRCH-1515-200

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

### XY軸基本仕様

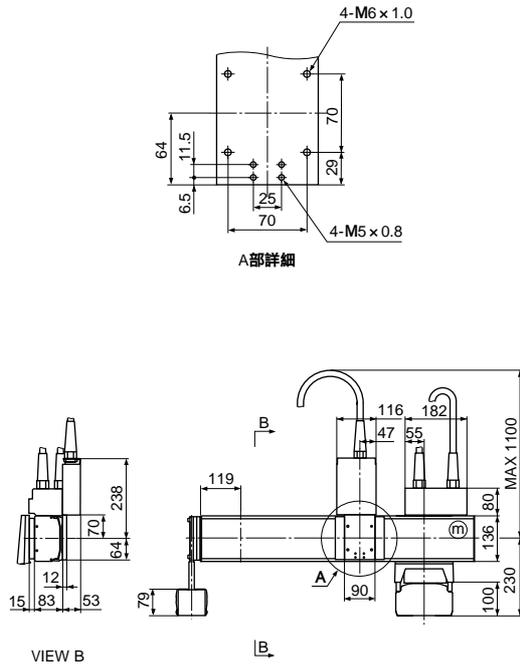
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

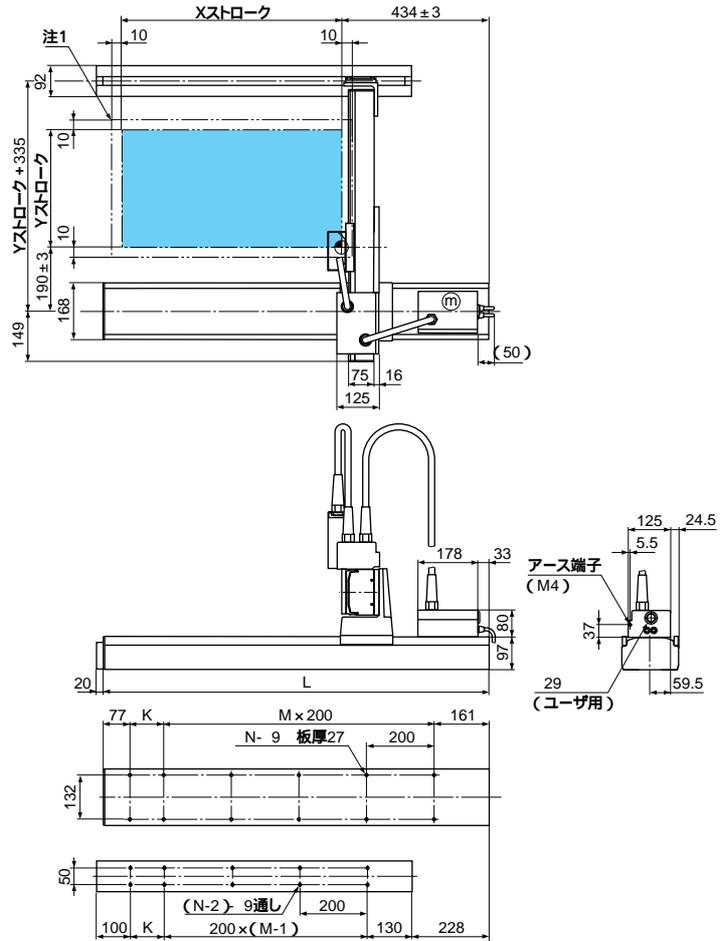
### 可搬質量表

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

G3



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



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

# MXyt-ZF

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

## ロボット型式

**MXyt - S - G3 - 85 - 65 - ZF - 350 - 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	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	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	

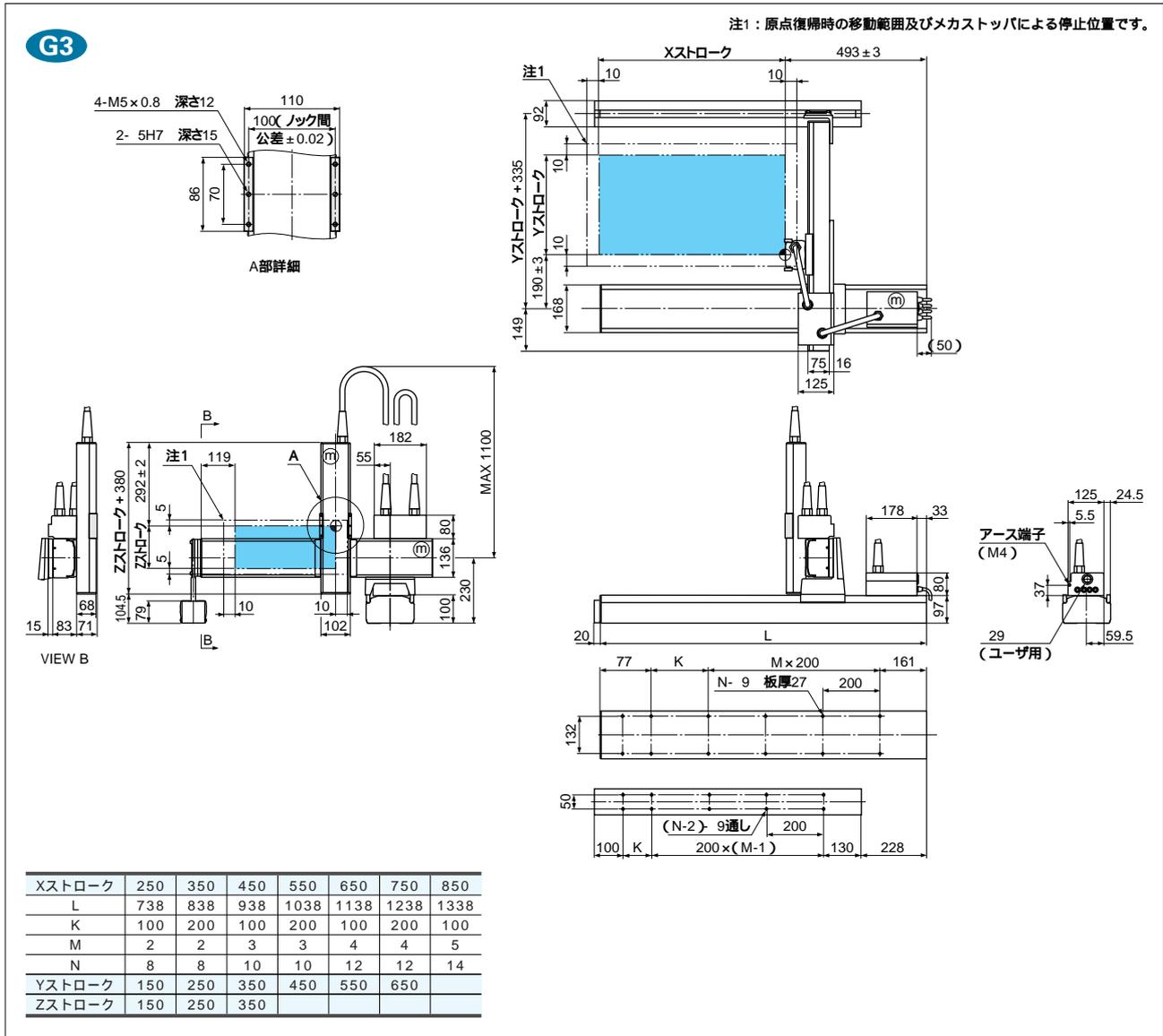
### Z軸基本仕様

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。



# MXyt-ZRF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G3 - 45 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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

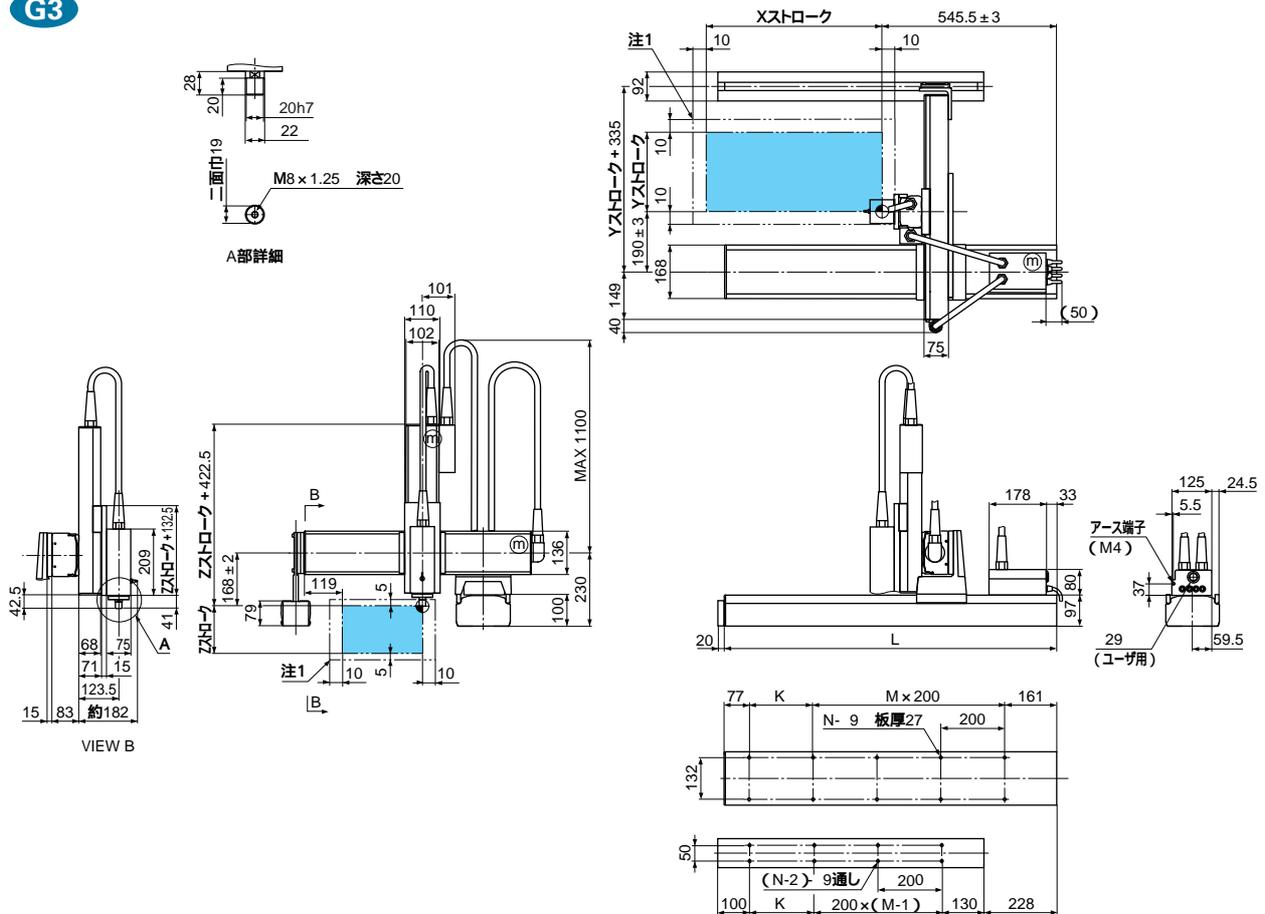
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150 10kg	
最大可搬質量	6kg	

### 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	

G3

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	250	350	450	550	650
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

## ロボット型式

# MXyt - S - G4 - 85 - 65 - 3L - DRCH - 1515 - 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 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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	

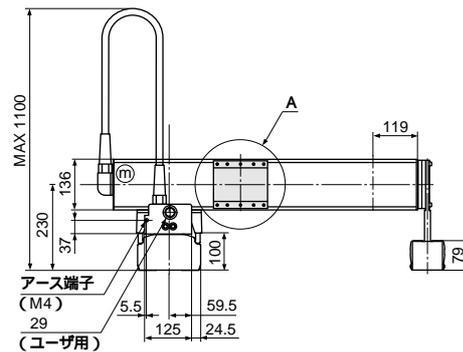
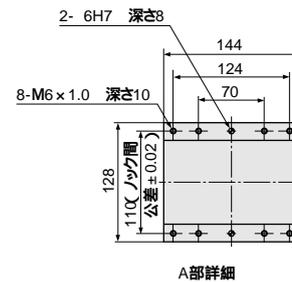
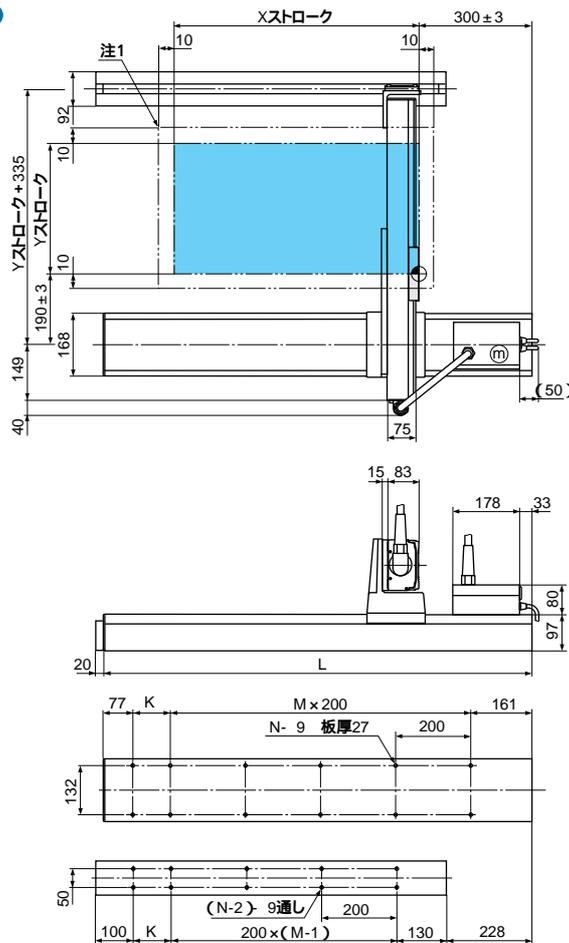
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時に指定ください。

### 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。



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

## ロボット型式

# MXYt - S - G4 - 85 - 65B - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

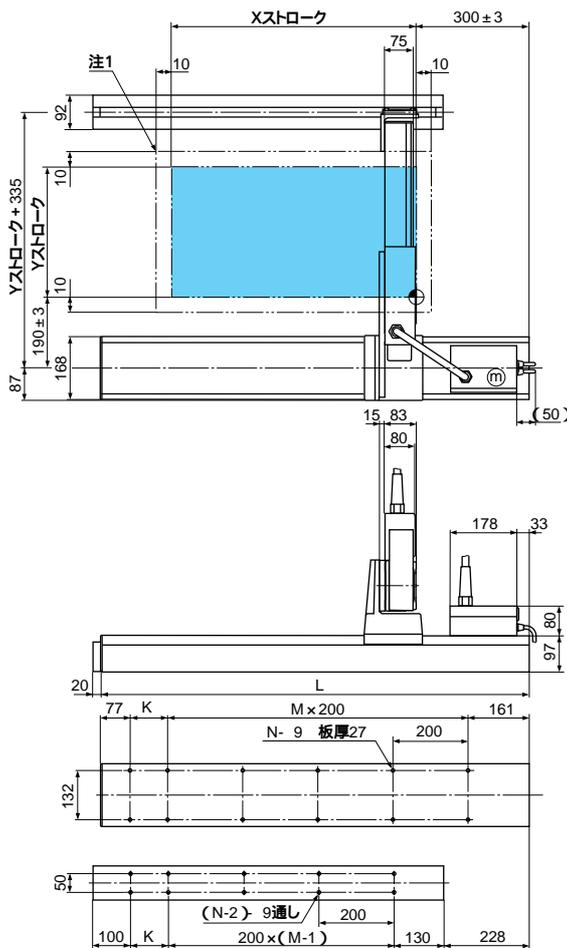
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

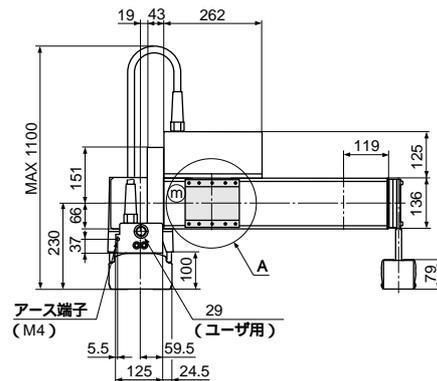
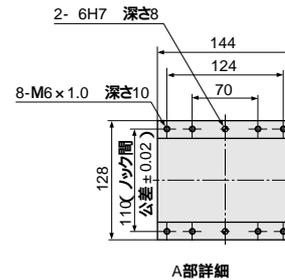
### 可搬質量表

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。



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-10

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  
ムービング  
アームタイプ  
ポールタイプ  
ガントリ  
タイプ  
XZタイプ  
X軸  
省スペース  
ダブルアーム  
タイプ  
XZタイプ  
Y軸  
省スペース

ロボット型式

## MXyt - S - G4 - 85 - 65B - IO - 3L - DRCH-1515-200

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

### XY軸基本仕様

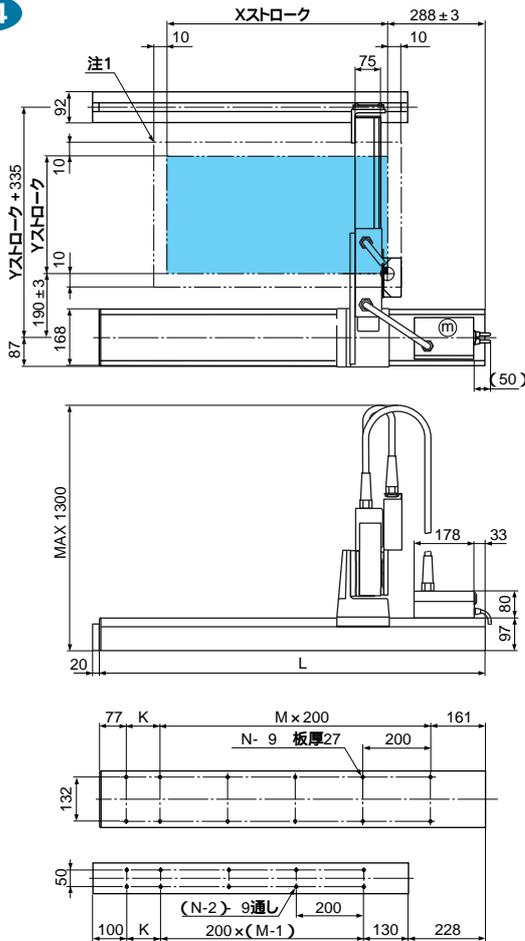
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

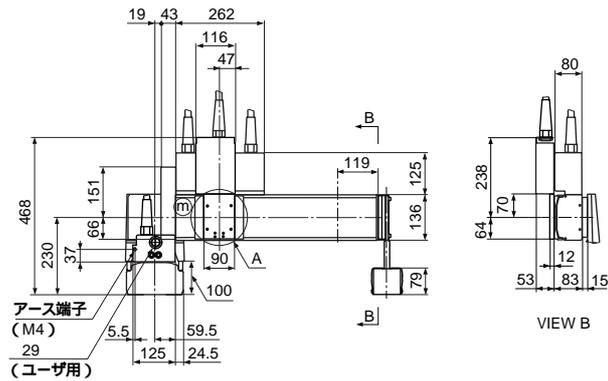
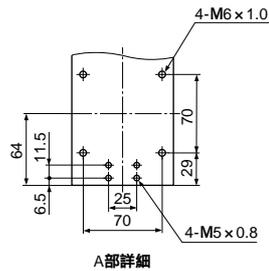
### 可搬質量表

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。



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-ZF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G4 - 85 - 65B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

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

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - G4 - 45 - 35B - ZRF - 350 - 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 - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

### G4

MAX 1300

77 K M x 200 161

132

50

100 K 200 x (M-1) 130 228

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) (ユーザ用)

VIEW B

Xストローク	250	350	450	550	650
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

# MXyt-10

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

## ロボット型式

# MXyt - S - G4 - 85 - 65 - 10 - 3L - DRCH-1515-200

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

### XY軸基本仕様

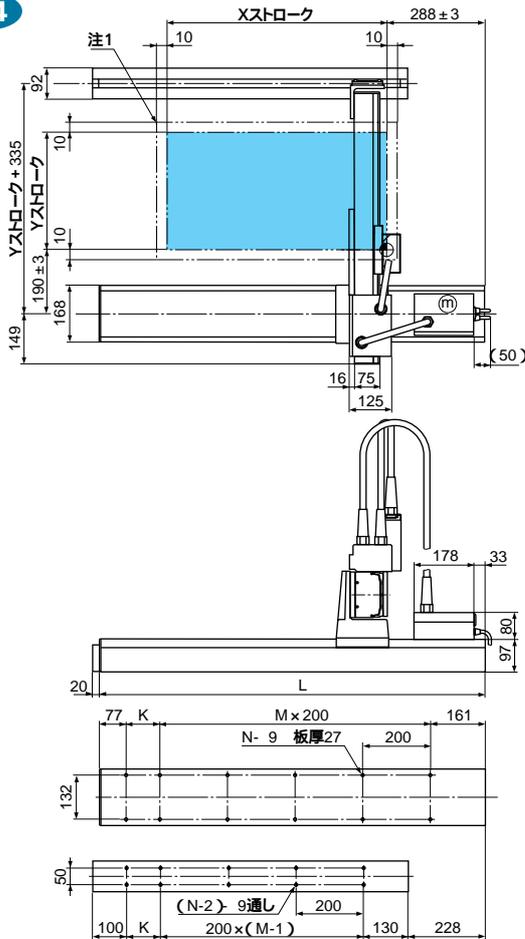
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 850mm
	Y軸	150 ~ 650mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

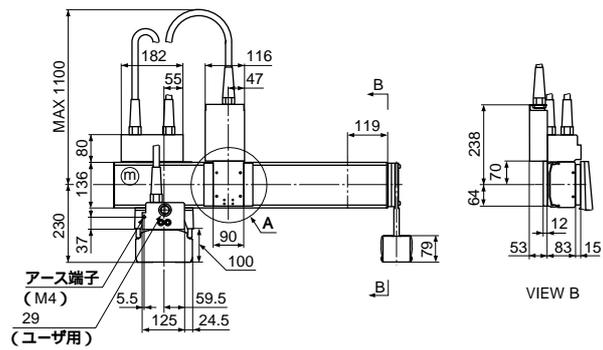
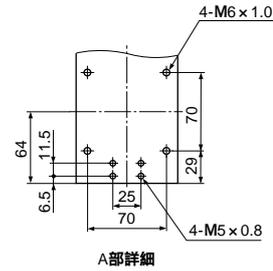
### 可搬質量表

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。



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
Yストローク	150	250	350	450	550	650	

# MXyt-ZF

- 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

# MXyt - S - G4 - 85 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

### 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

VIEW B

アース端子 (M4) (ユーザ用)

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

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - G4 - 45 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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。

### G4

Xストローク	250	350	450	550	650
L	738	838	938	1038	1138
K	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4
N	8	8	10	10	12
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

VIEW B

XストロークとYストロークの合計は800以下とする。

## ロボット型式

# MXyt - S - M1 - 45 - 45 - 3L - DRCH - 1515 - 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 - 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	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 ~ 750mm
	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	

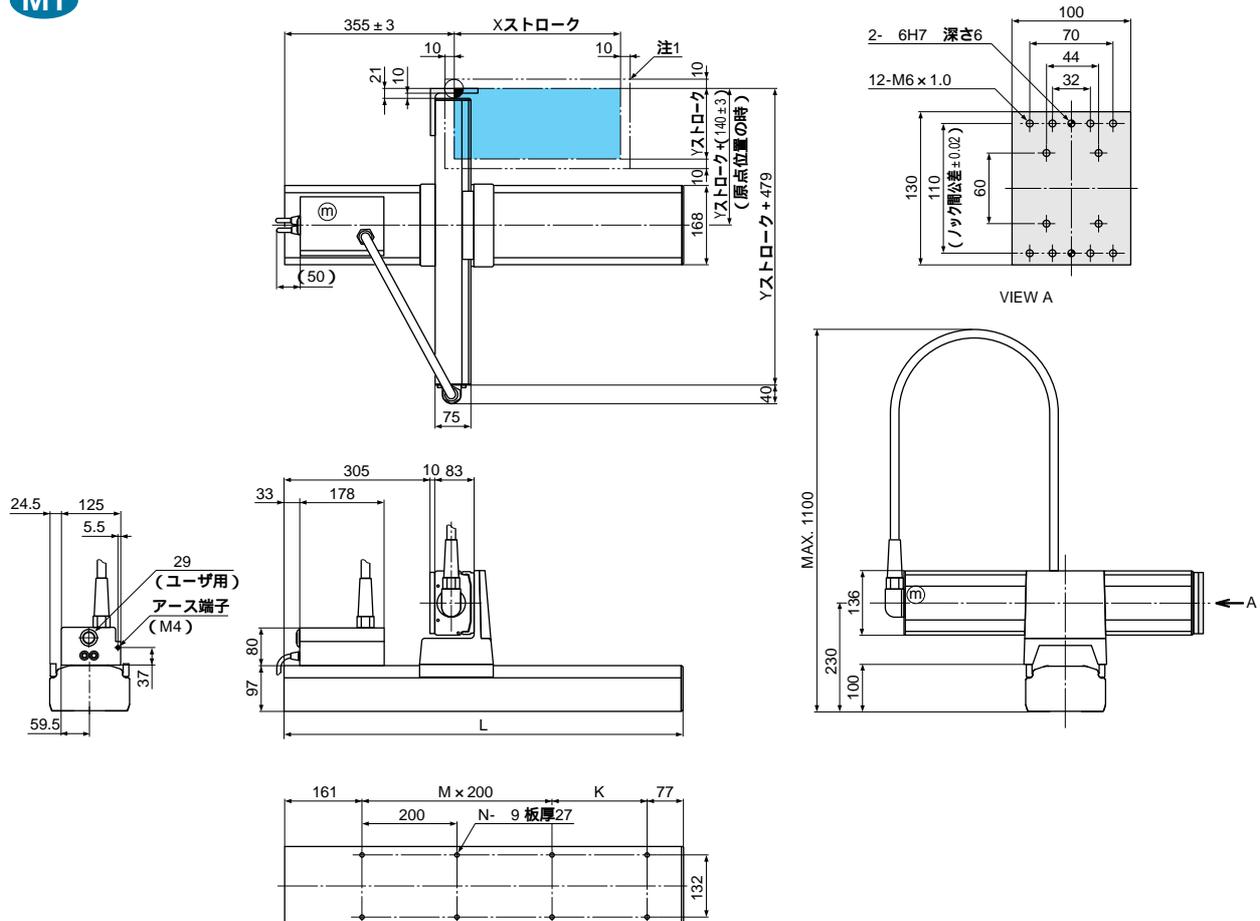
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 可搬質量表

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

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
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450	550	

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

## ロボット型式

# MXyt - S - M1 - 35 - 35B - 3L - DRCH - 1515 - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Y軸ストローク - 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	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 ~ 750mm
	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	

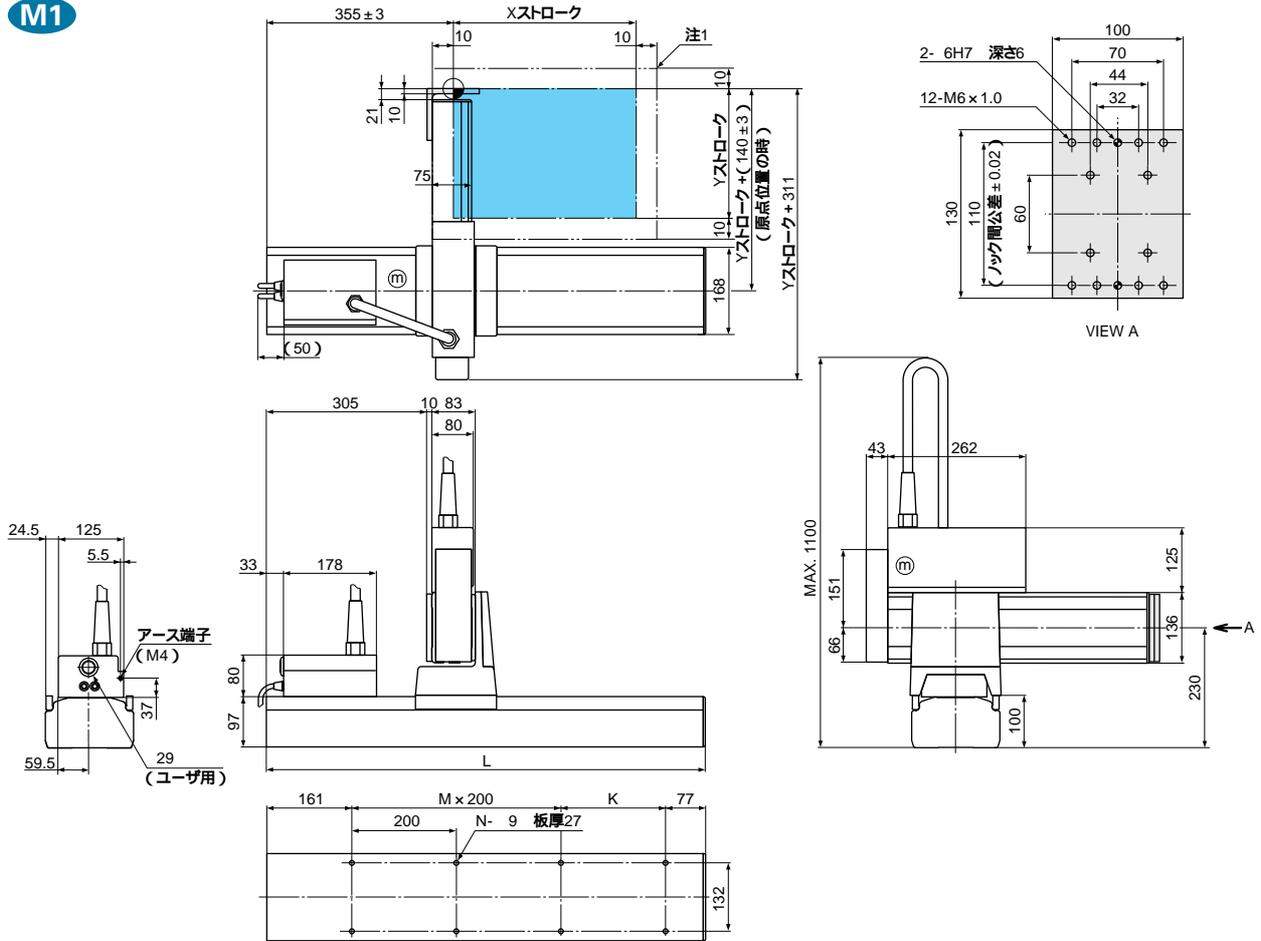
原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

### 可搬質量表

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

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
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450	550	

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。



# MXyt-ZF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - M1 - 35 - 35B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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 ~ 750mm
	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。

**M1**

Xストローク	250	350	450	550	650	750
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
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。

4-M5×0.8 深さ12  
2- 5H7 深さ15

110  
10(ノック間 公差±0.02)

86  
70

A部詳細

MAX. 1100

193  
151  
66  
136  
262  
43  
10  
10  
282±2  
Zストローク+380  
104.5  
102

注: 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。

4-M5×0.8 深さ12  
2- 5H7 深さ15

110  
10(ノック間 公差±0.02)

86  
70

A部詳細

MAX. 1100

193  
151  
66  
136  
262  
43  
10  
10  
282±2  
Zストローク+380  
104.5  
102

Xストローク	250	350	450	550	650	750
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450	550	
Zストローク	150	250	350			

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

# MXyt-ZRF

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

## ロボット型式

# MXyt - S - M1 - 35 - 35B - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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 ~ 550mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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	

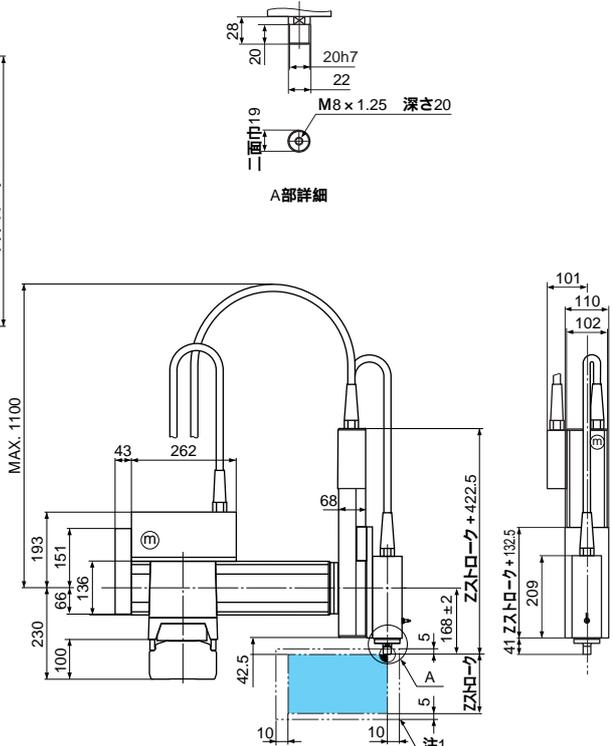
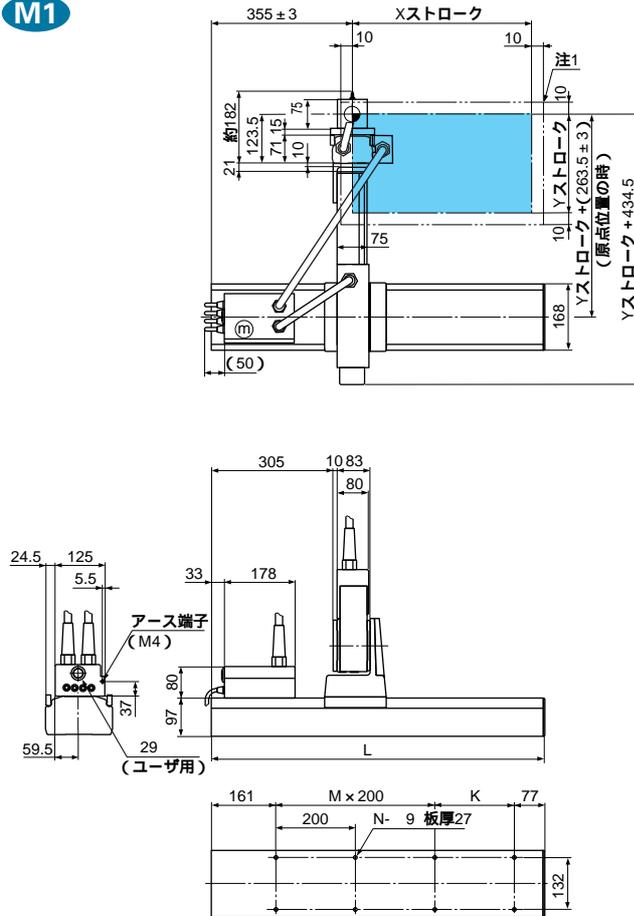
### 可搬質量表

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

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
L	738	838	938	1038
K	100	200	100	200
M	2	2	3	3
N	8	8	10	10
Yストローク	150	250	350	450
Zストローク	150	250	350	

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。



# MXYt-ZF

- 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

# MXYt - S - M1 - 45 - 35 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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 ~ 750mm
	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

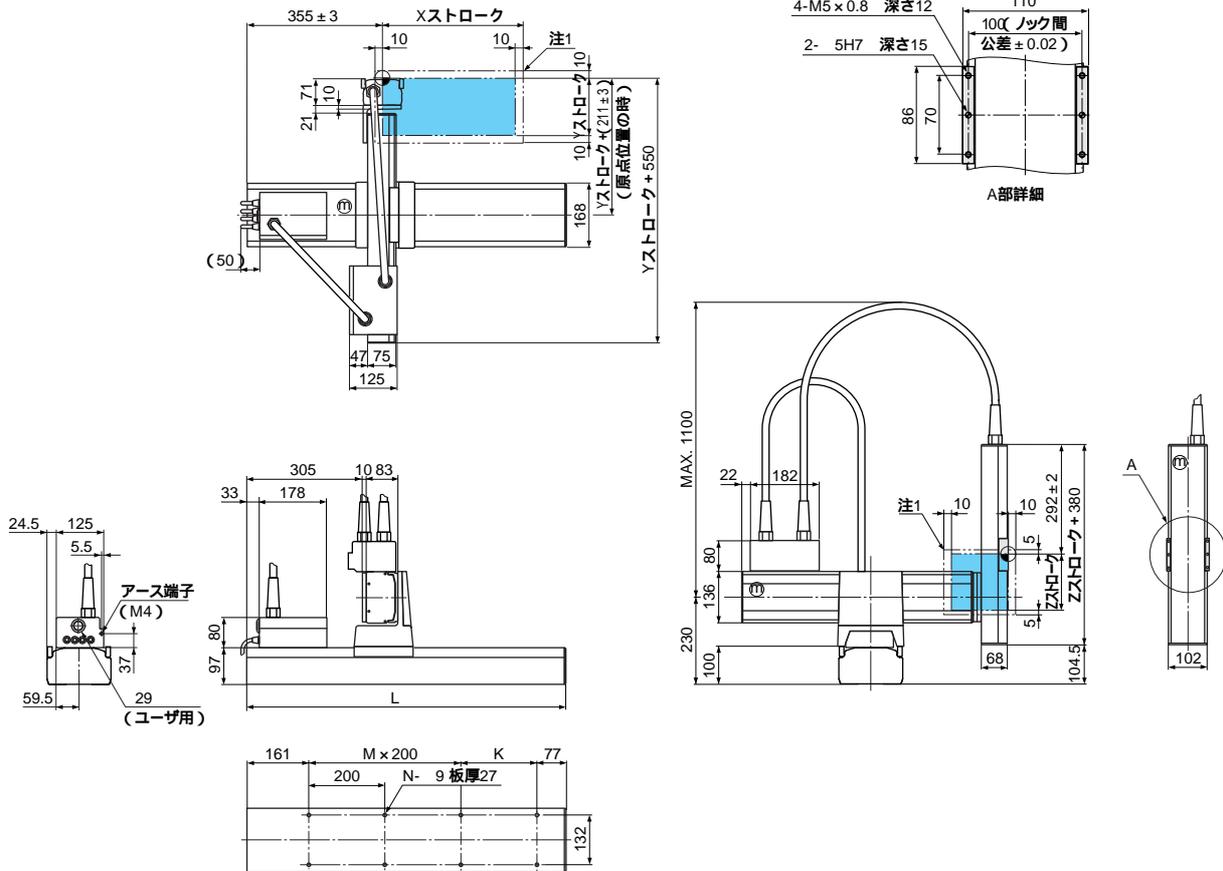
### 可搬質量表

		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。

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
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450	550	
Zストローク	150	250	350			

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - M1 - 35 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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 ~ 550mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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	

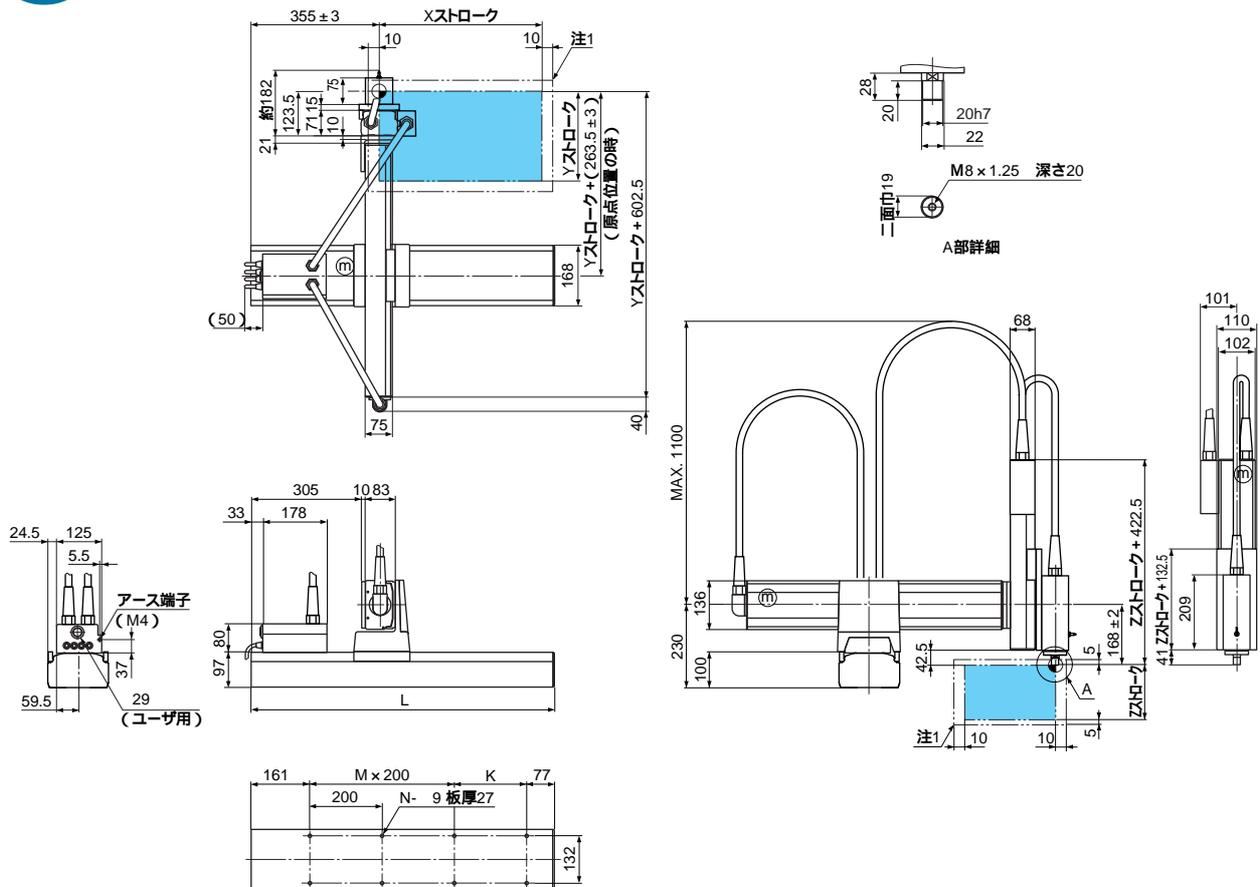
### 可搬質量表

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

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
L	738	838	938	1038
K	100	200	100	200
M	2	2	3	3
N	8	8	10	10
Yストローク	150	250	350	450
Zストローク	150	250	350	

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

# MXyt - S - M3 - 45 - 45 - 3L - DRCH - 1515 - 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ドライブ方式 - 電源電圧

### XY軸基本仕様

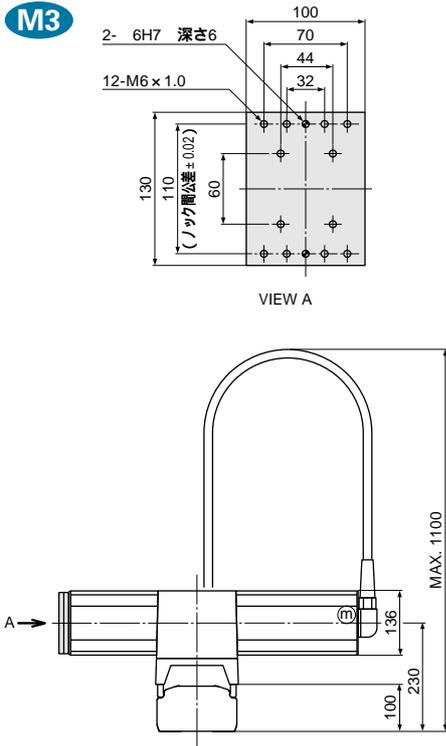
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

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。

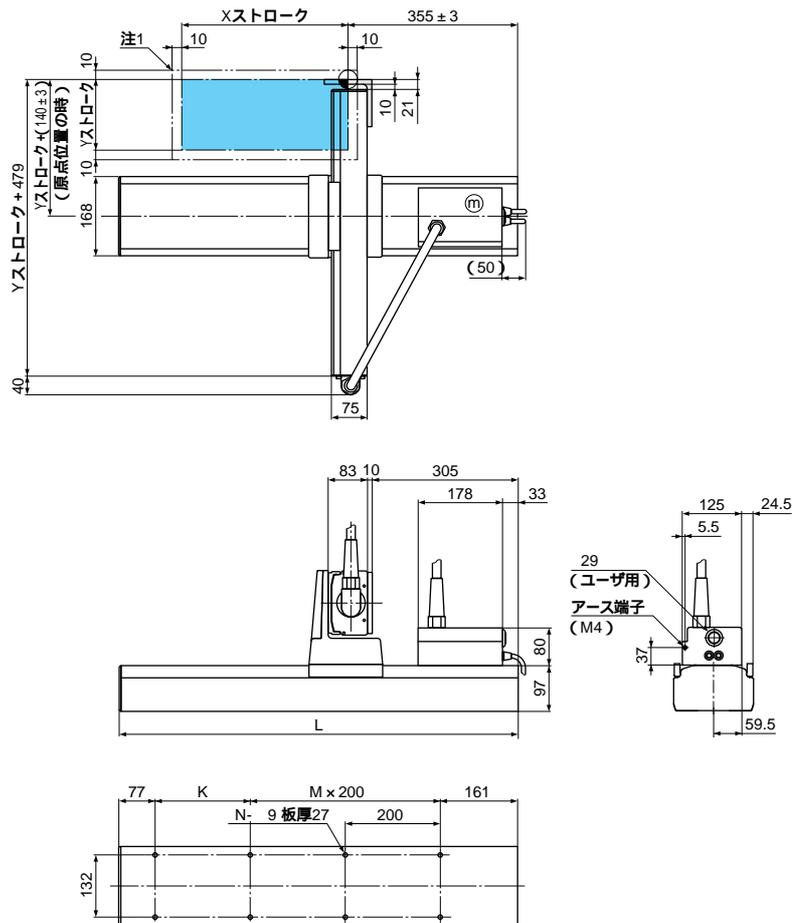
### 可搬質量表

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
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450	550	

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。



# MXYt-10

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

## ロボット型式

# MXYt - S - M3 - 45 - 45B - IO - 3L - DRCH - 1515 - 200

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

### XY軸基本仕様

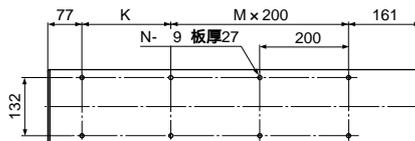
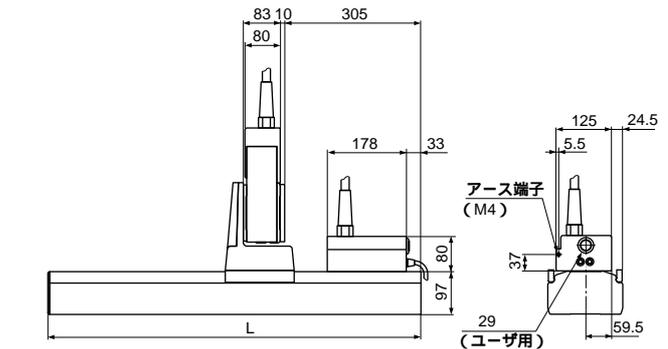
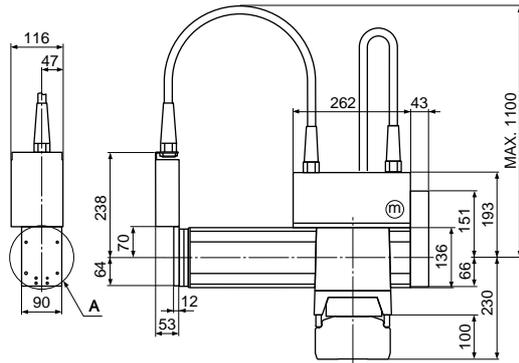
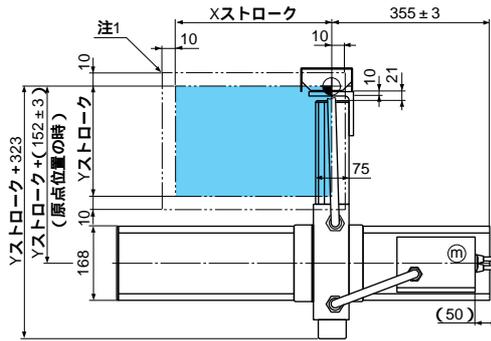
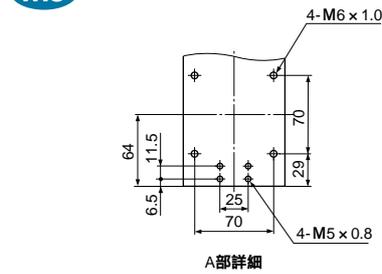
駆動方式	X軸	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	250 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1515、QRCH-2	

### 可搬質量表

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

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
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450	550	

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

# MXYt-ZF

- 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

# MXYt - S - M3 - 35 - 35B - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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 ~ 750mm
	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。

**M3**

4-M5×0.8 深さ12  
2-5H7 深さ15  
110  
100(ノック間  
公差±0.02)  
86  
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 355±3  
Yストローク (原点位置の時)  
Yストローク+382  
10  
10  
10  
10  
10  
168  
75  
71  
21  
(50)

Zストローク+380  
292±2  
104.5  
102  
10  
5  
5  
10  
262  
43  
MAX. 1100  
151  
193  
136  
66  
230  
100

83 10  
80  
305  
178  
33  
125  
24.5  
5.5  
アース端子 (M4)  
97  
80  
29  
59.5  
(ユーザ用)  
L

77  
K  
N-9 板厚27  
M×200  
200  
161  
132

Xストローク	250	350	450	550	650	750
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450	550	
Zストローク	150	250	350			

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。

# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - M3 - 35 - 35B - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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 ~ 550mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH4、QRCH-4	

### ZR軸基本仕様

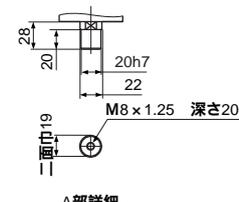
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し	Z軸	±0.02mm
位置決め精度	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150 10kg	
最大可搬質量	6kg	

### 可搬質量表

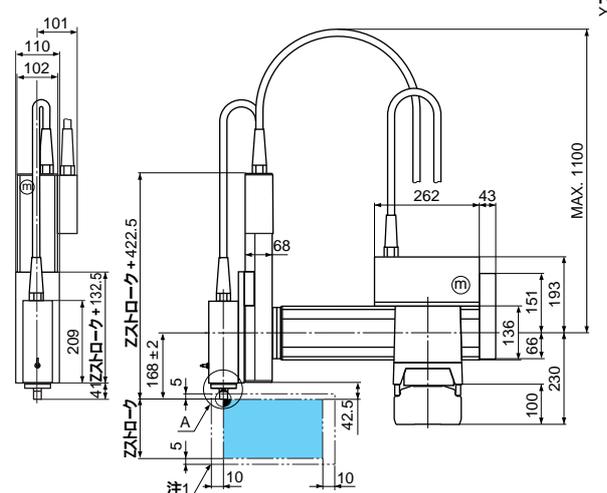
		Z軸ストローク
		150mm ~ 350mm
Y軸 ストローク	150mm	6kg
	250mm	6kg
	350mm	6kg
	450mm	6kg

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。

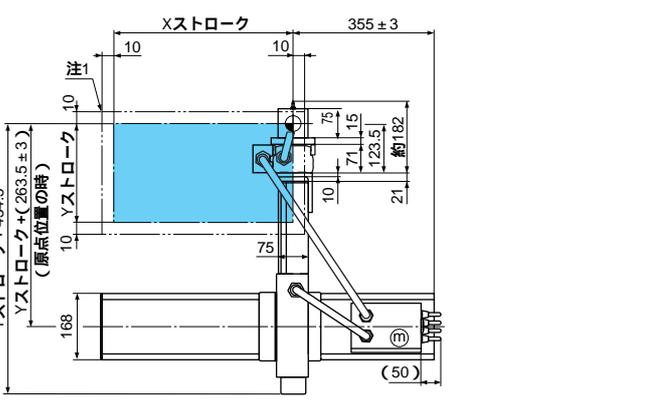
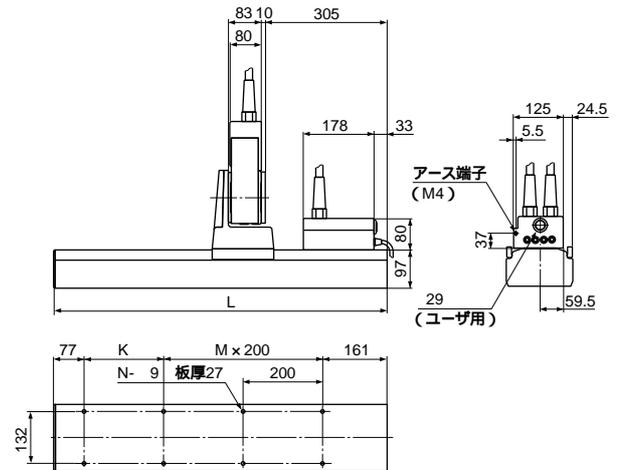
**M3**



A部詳細



注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

Xストローク	250	350	450	550
L	738	838	938	1038
K	100	200	100	200
M	2	2	3	3
N	8	8	10	10
Yストローク	150	250	350	450
Zストローク	150	250	350	

XストロークとYストロークの合計は700以下とする。

# MXYt-10

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

## ロボット型式

# MXYt - S - M3 - 45 - 45

# IO - 3L - DRCH-1515-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク      ZR軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライ/缶式 - 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	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 ~ 750mm
	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指定ください。

**M3**

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
L	738	838	938	1038	1138	1238
K	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450	550	

XストロークとYストロークの合計は900以下とする。



# MXyt-ZRF

- 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

# MXyt - S - M3 - 35 - 35 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZRF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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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 ~ 550mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	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	

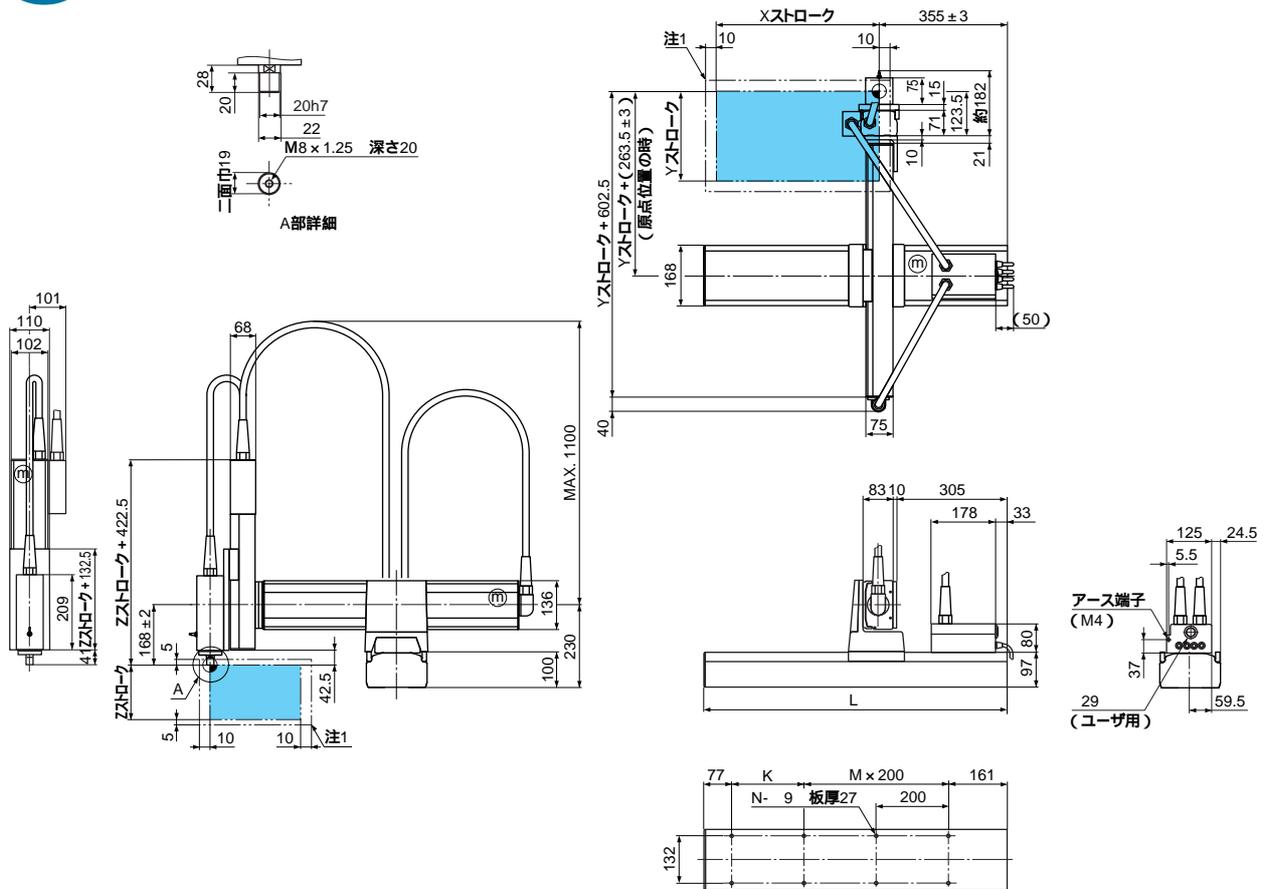
### 可搬質量表

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

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
L	738	838	938	1038
K	100	200	100	200
M	2	2	3	3
N	8	8	10	10
Yストローク	150	250	350	450
Zストローク	150	250	350	

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

# MXYt - S - P1 - 55 - 45 - 3L - DRCH-1515 - R - 200

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

### XY軸基本仕様

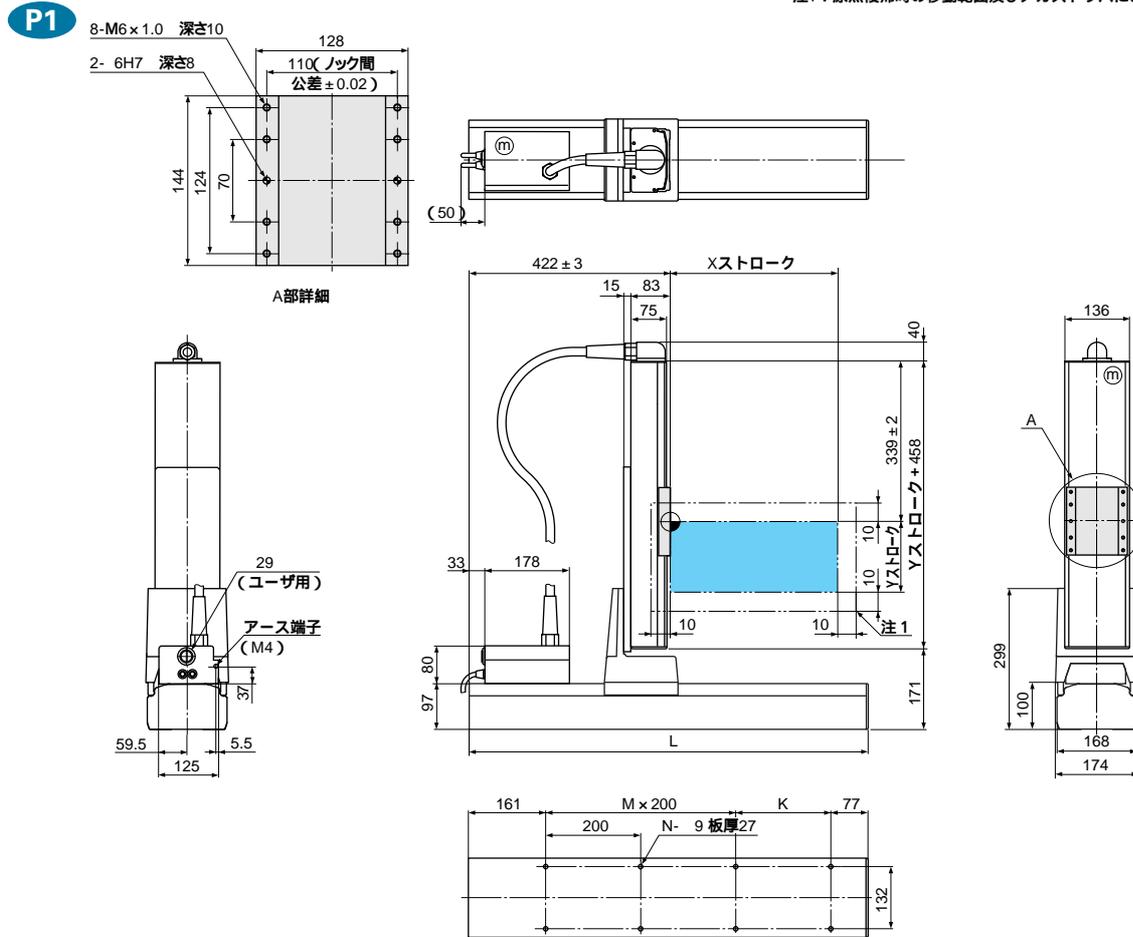
駆動方式	X軸	300W/200V, 3000rpm	
	Y軸	200W/200V, 3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		~ 850mm	1000mm/sec
		950mm	850mm/sec, 85%
		1050mm	700mm/sec, 70%
		1150mm	600mm/sec, 60%
		1250mm	500mm/sec, 50%
	Y軸	500mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0012mm/pulse	
繰り返し	X軸	± 0.02mm	
位置決め精度	Y軸	± 0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm	
動作範囲	X軸	250 ~ 950mm	
	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
L	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438
K	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550			

XストロークとYストロークの合計は1100以下とする。



# MXyt-ZPMB

- 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

# MXyt - S - P1 - 55 - 45 - ZPMBR - 150 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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	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

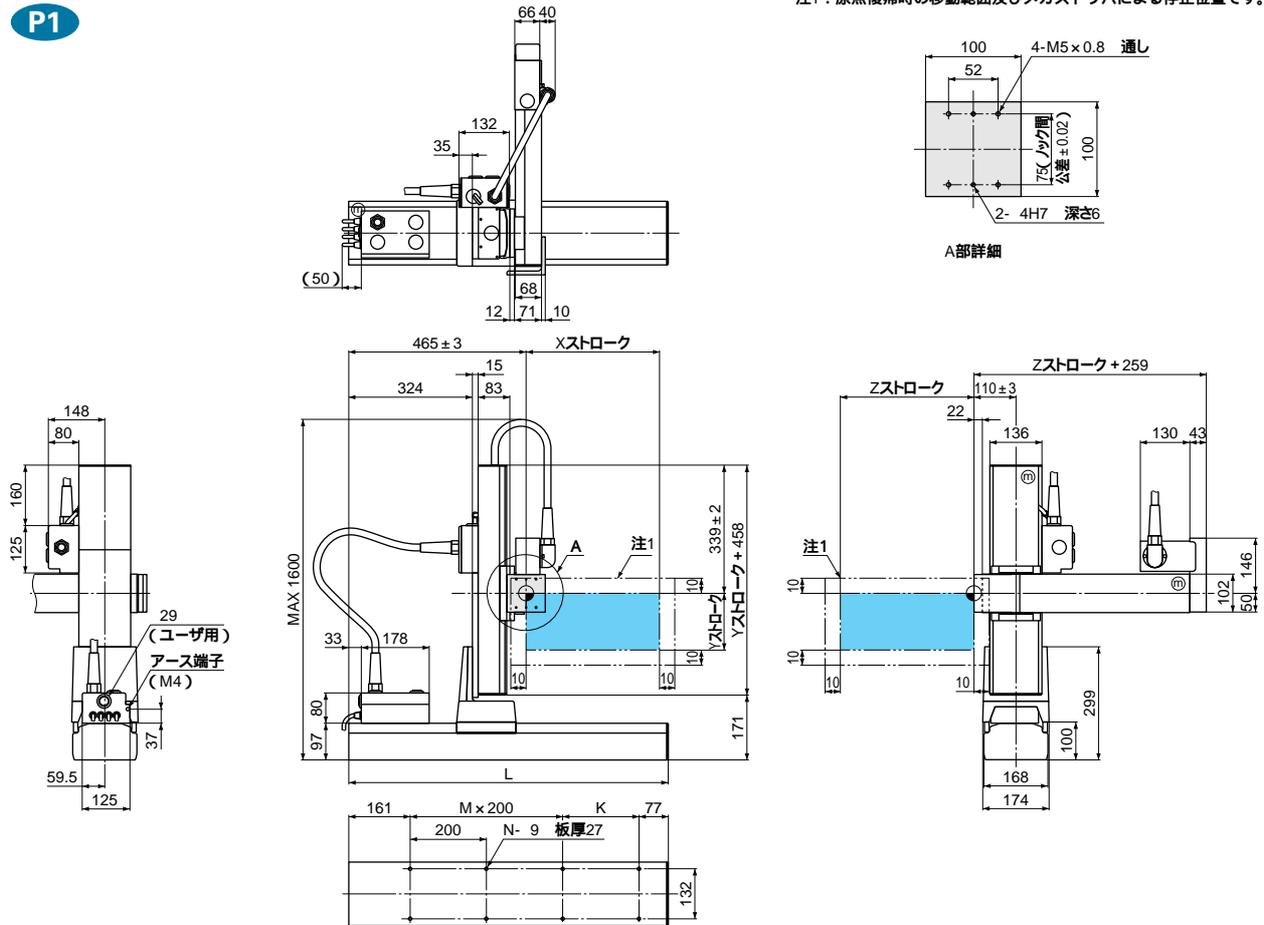
### 可搬質量表

		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	

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

X、Y、Zストロークの合計は1150以下とする。

# MXyt-ZPM

- 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

# MXyt - S - P1 - 55 - 45 - ZPML - 150 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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	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

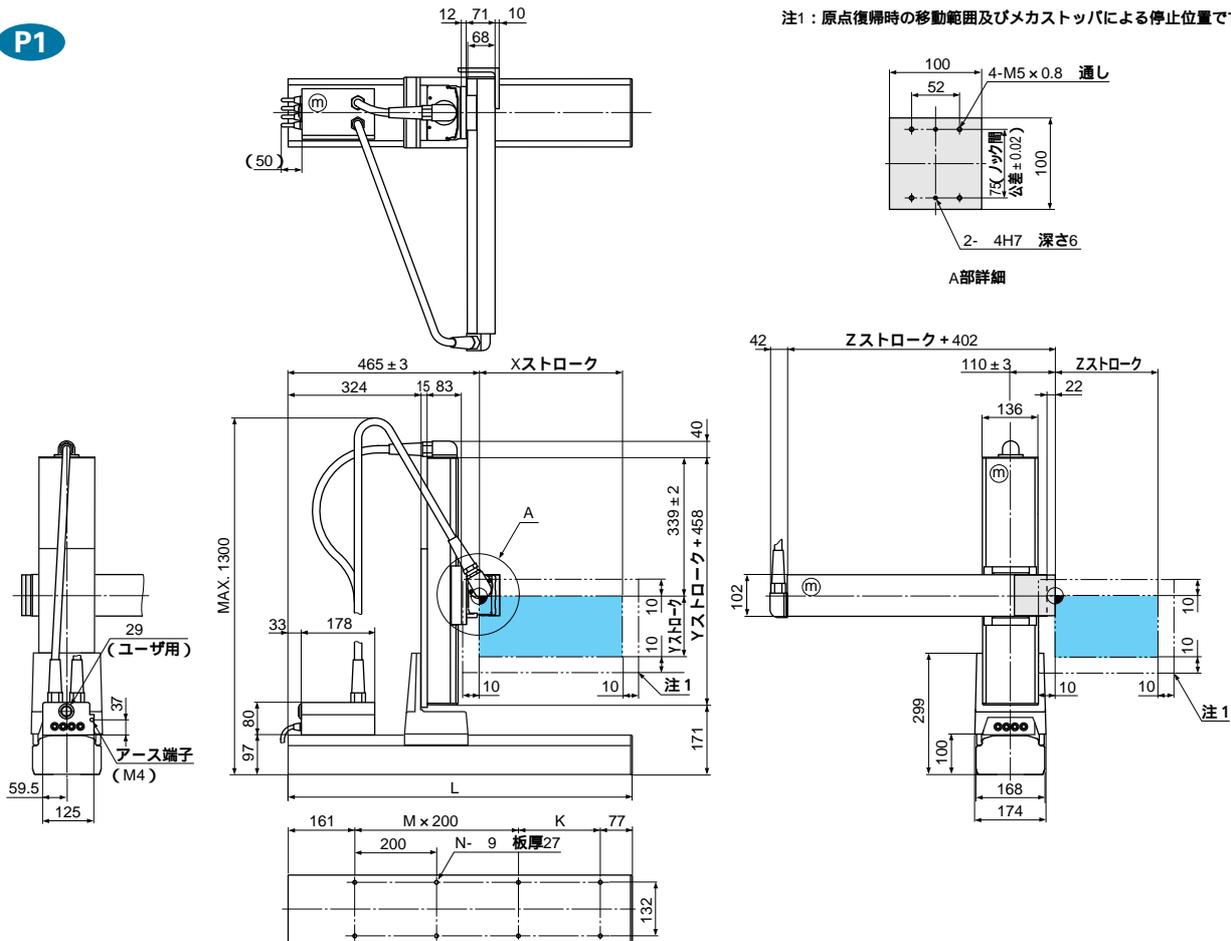
### 可搬質量表

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

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

X、Y、Zストロークの合計は1150以下とする。

# MXyt-ZPM

- 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

# MXyt - S - P1 - 55 - 45 - ZPMR-150 - 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	300W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/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	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	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

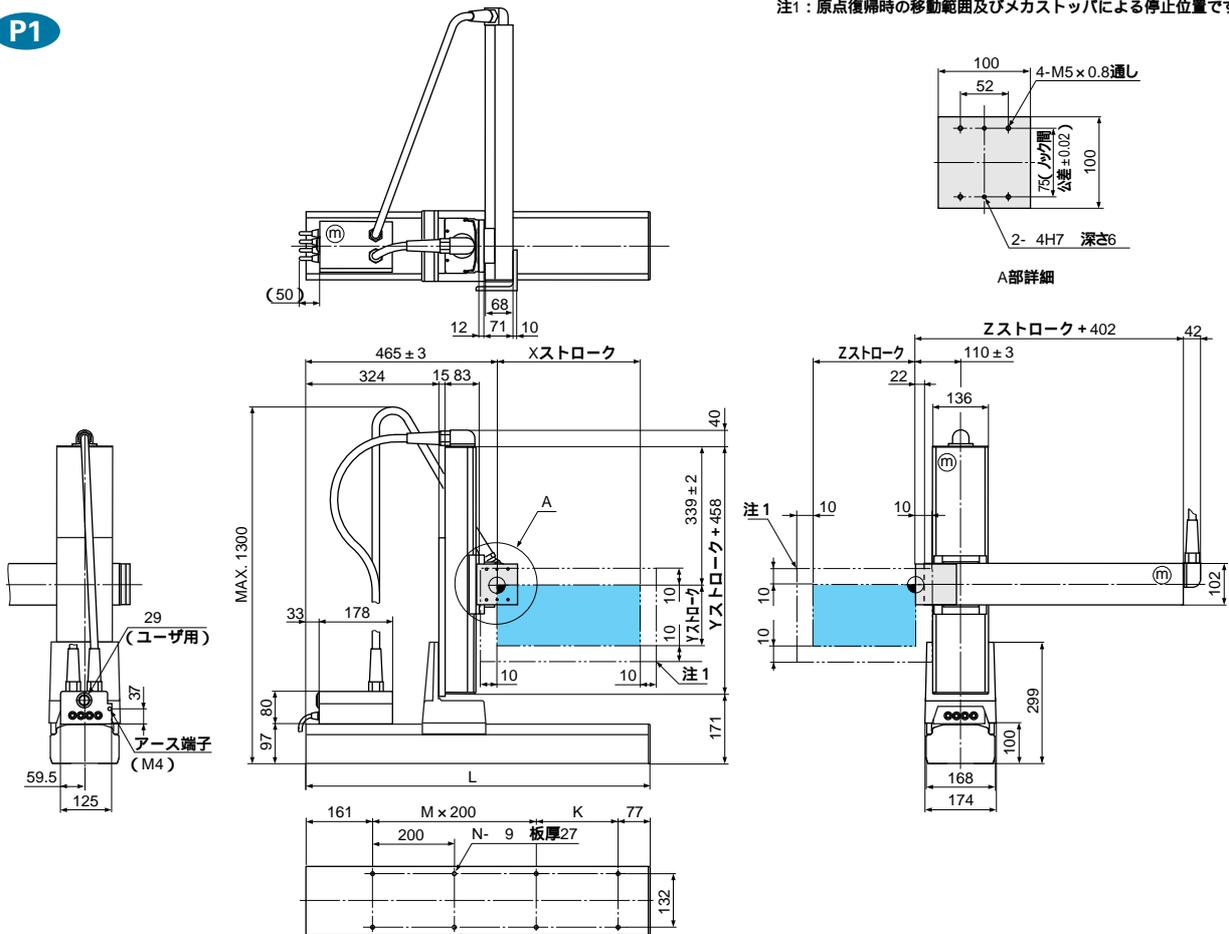
### 可搬質量表

		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

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

X、Y、Zストロークの合計は1150以下とする。