■ロボット型式

SXYLt - C - A1 - 205 - 55 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 – ケーブル – ロボットアーム組合せ – X軸ストローク – Y軸ストローク – ケーブル長 – 適用コントローラ – 軸数orドライバ型式 – 電源電圧

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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-0505、QRCH-2

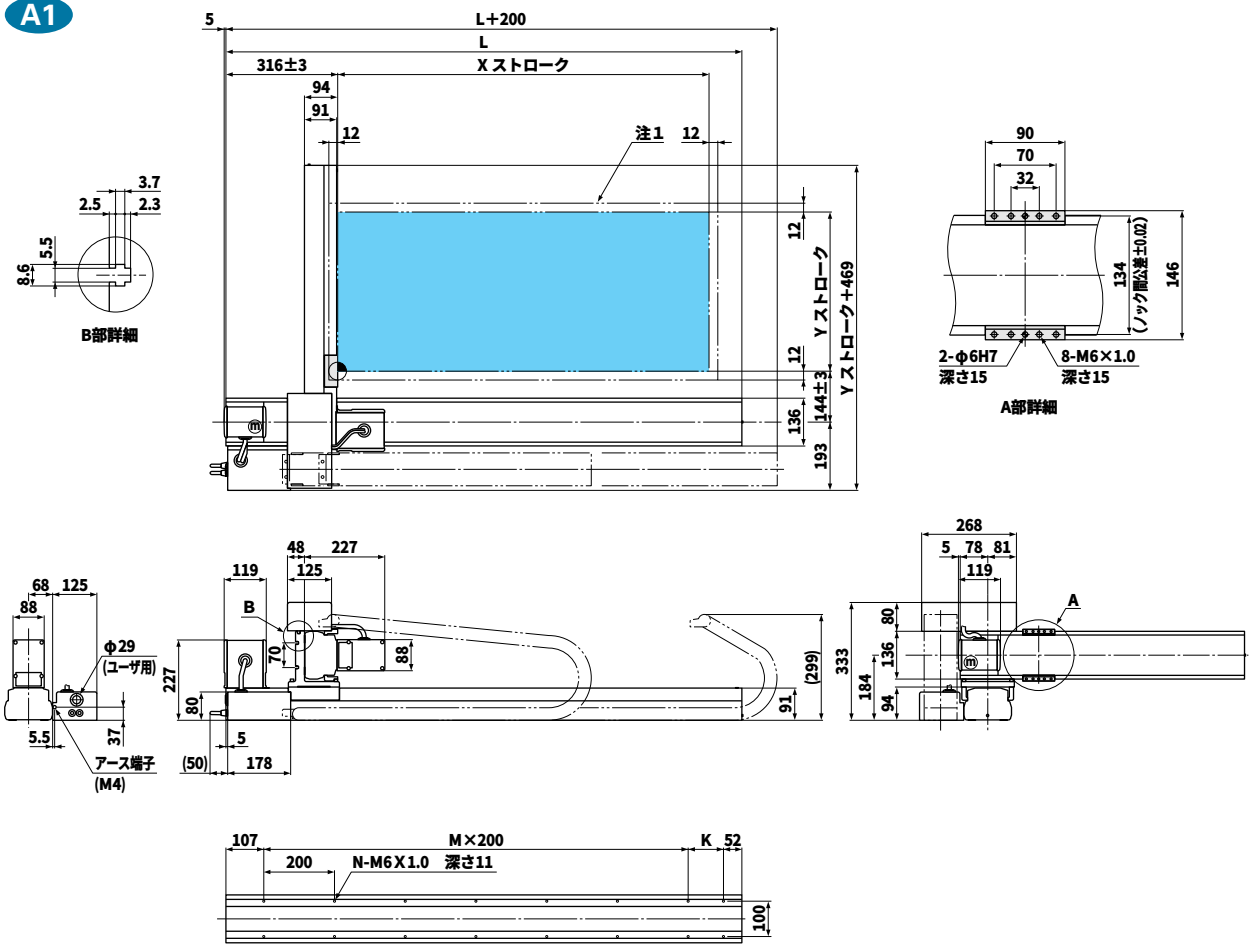
※原点位置の変更は不可。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	9kg
	350mm	8kg
	450mm	7kg
	550mm	6kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															

SXYLt-10

■ロボット型式

SXYLt - C - A1 - 205 - 55 - 10 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 − ケーブル − ロボットアーム組合せ − X軸ストローク − Y軸ストローク − ZR軸 − ケーブル長 − 適用コントローラ − 軸数orドライバ型式 − 電源電圧

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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-0505、QRCH-2

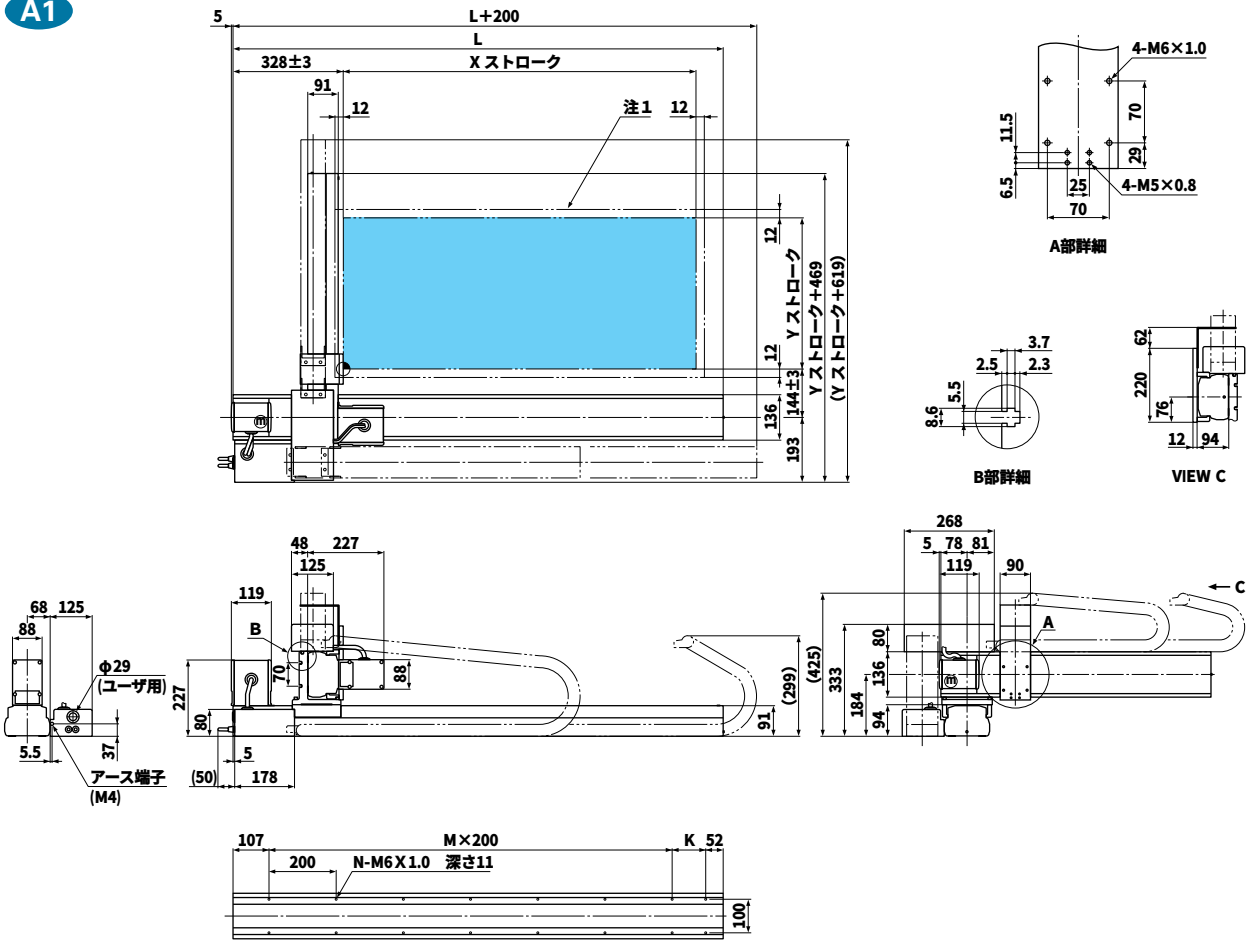
※原点位置の変更は不可。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	9kg
	350mm	8kg
	450mm	7kg
	550mm	6kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															

SXYLt-ZAS

■ロボット型式

SXYLt - C - A1 - 205 - 55 - ZAS - 150 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 － ケーブル － ロボットアーム組合せ － X軸ストローク － Y軸ストローク － ZR軸 － 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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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-0505、QRCH-2

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

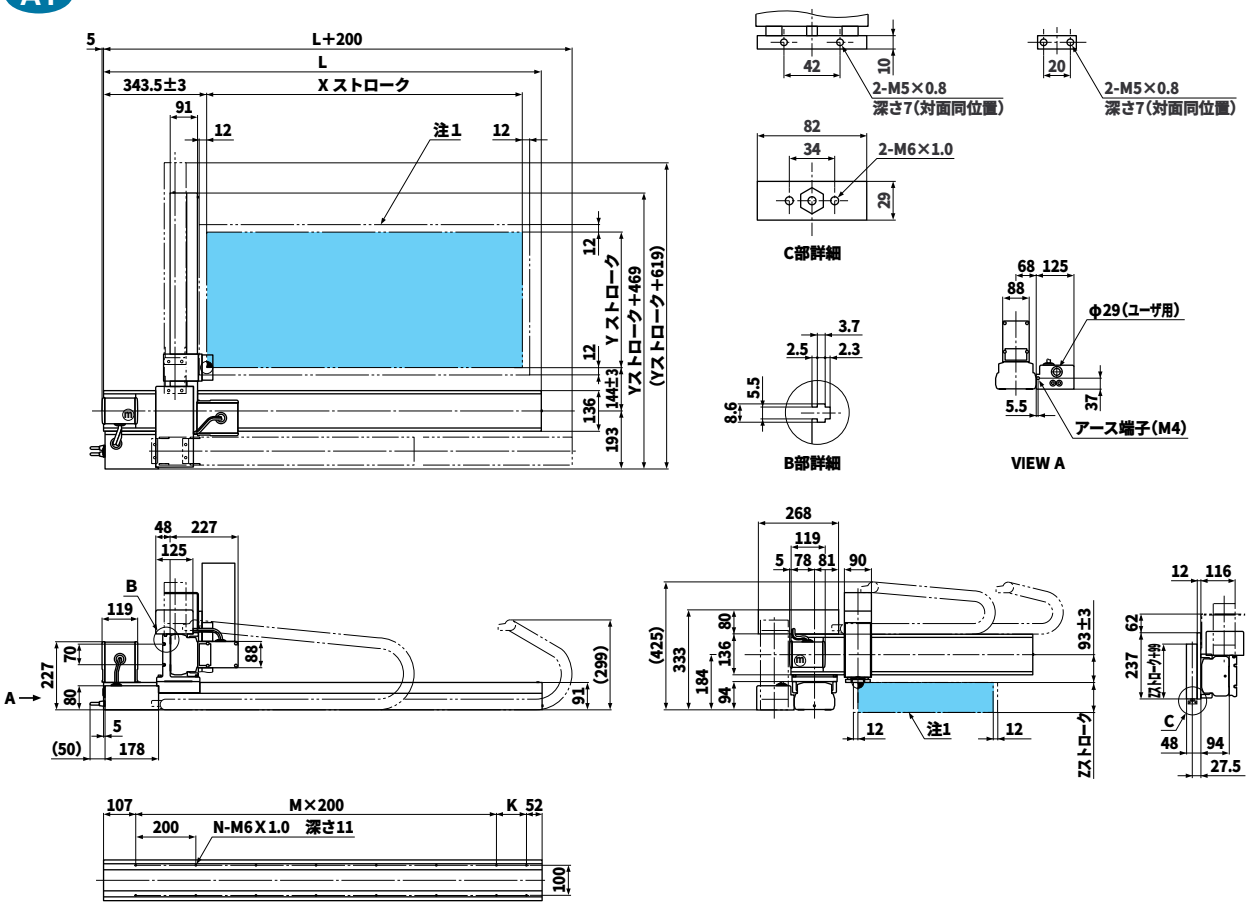
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	6kg
	250mm	5kg
	350mm	4kg
	450mm	3kg
	550mm	2kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															
Zストローク	150	250	350																	

SXYLt-ZF

■ロボット型式

SXYLt - C - A1 - 205 - 55 - ZF - 350 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 － ケーブル － ロボットアーム組合せ － X軸ストローク － Y軸ストローク － ZR軸 － Z軸ストローク － ケーブル長 － 適用コントローラ － 軸数orドライバ型式 － 電源電圧 － 拡張IO － 3.5FD ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

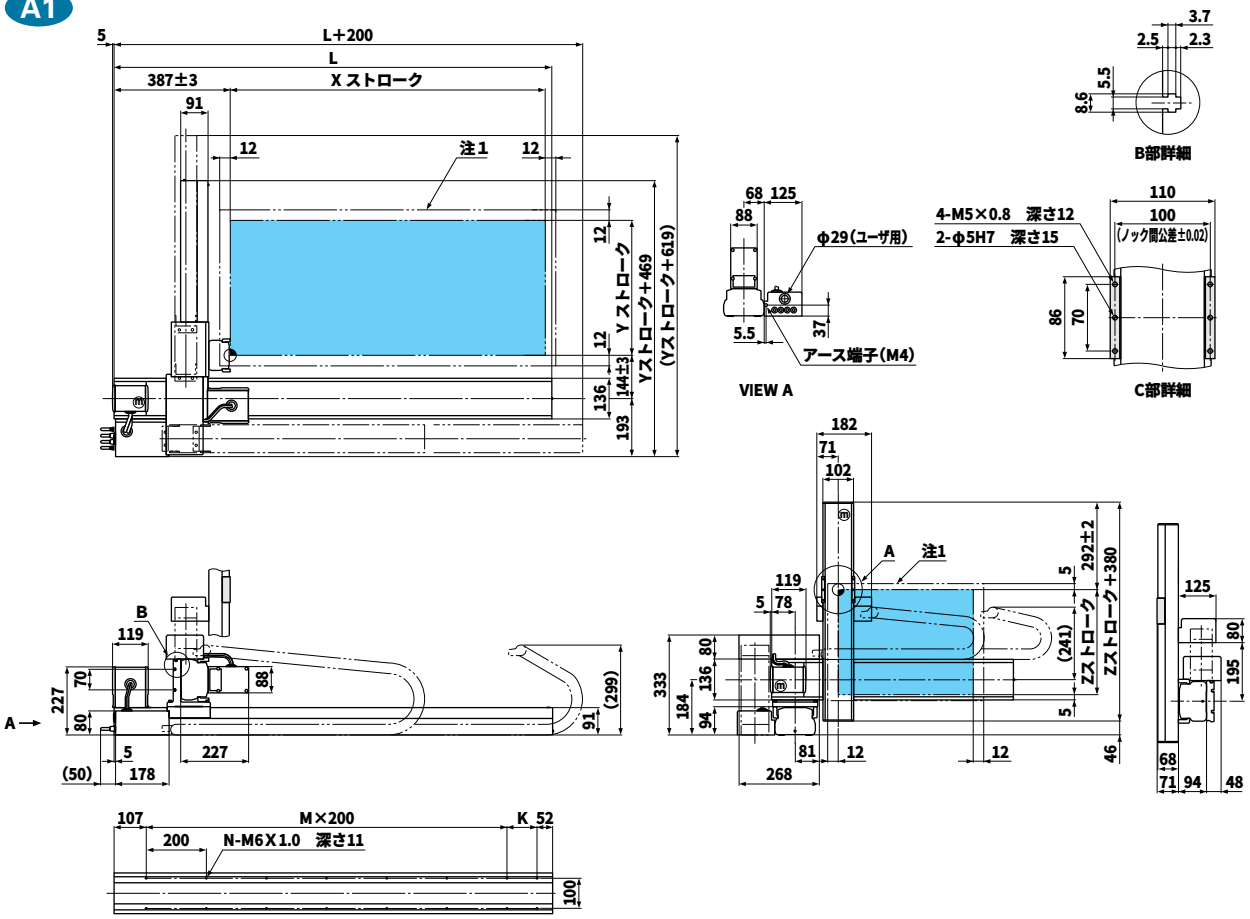
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	5kg	4kg	3kg
	250mm	4kg	3kg	2kg
	350mm	3kg	2kg	1kg
	450mm	2kg	1kg	
	550mm	1kg		

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															
Zストローク	150	250	350																	

SXYLt-ZFB

■ロボット型式

SXYLt - C - A1 - 205 - 55 - ZFB - 350 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 － ケーブル － ロボットアーム組合せ － X軸ストローク － Y軸ストローク － ZR軸 － Z軸ストローク － ケーブル長 － 適用コントローラ － 軸数orドライバ型式 － 電源電圧 － 拡張IO － 3.5FD ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

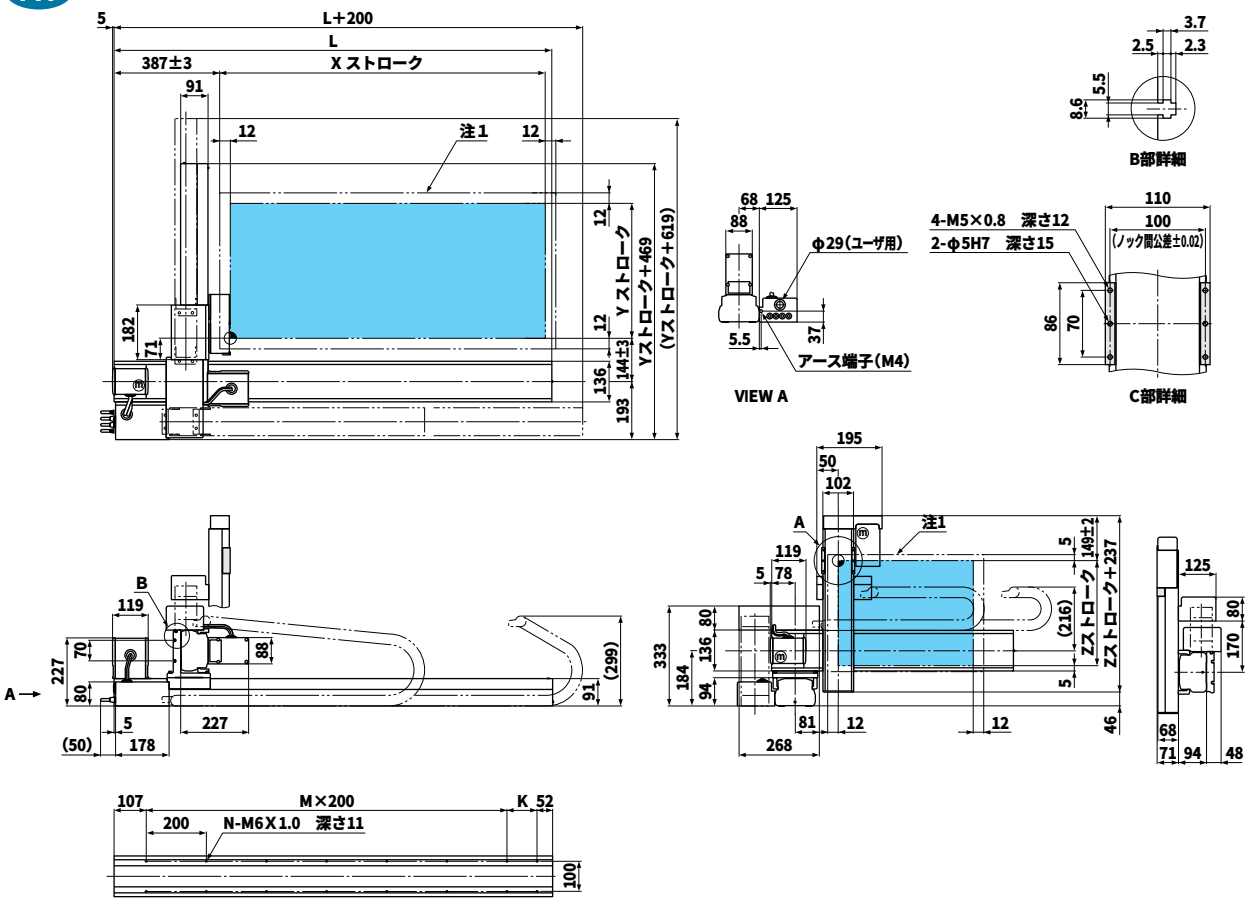
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	5kg	4kg	3kg
	250mm	4kg	3kg	2kg
	350mm	3kg	2kg	1kg
	450mm	2kg	1kg	
	550mm	1kg		

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															
Zストローク	150	250	350																	

SXYLt-ZRS

■ロボット型式

SXYLt - C - A1 - 205 - 55 - ZRS - 150 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 － ケーブル － ロボットアーム組合せ － X軸ストローク － Y軸ストローク － ZR軸 － Z軸ストローク － ケーブル長 － 適用コントローラ － 軸数orドライバ型式 － 電源電圧 － 拡張IO － 3.5FD ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

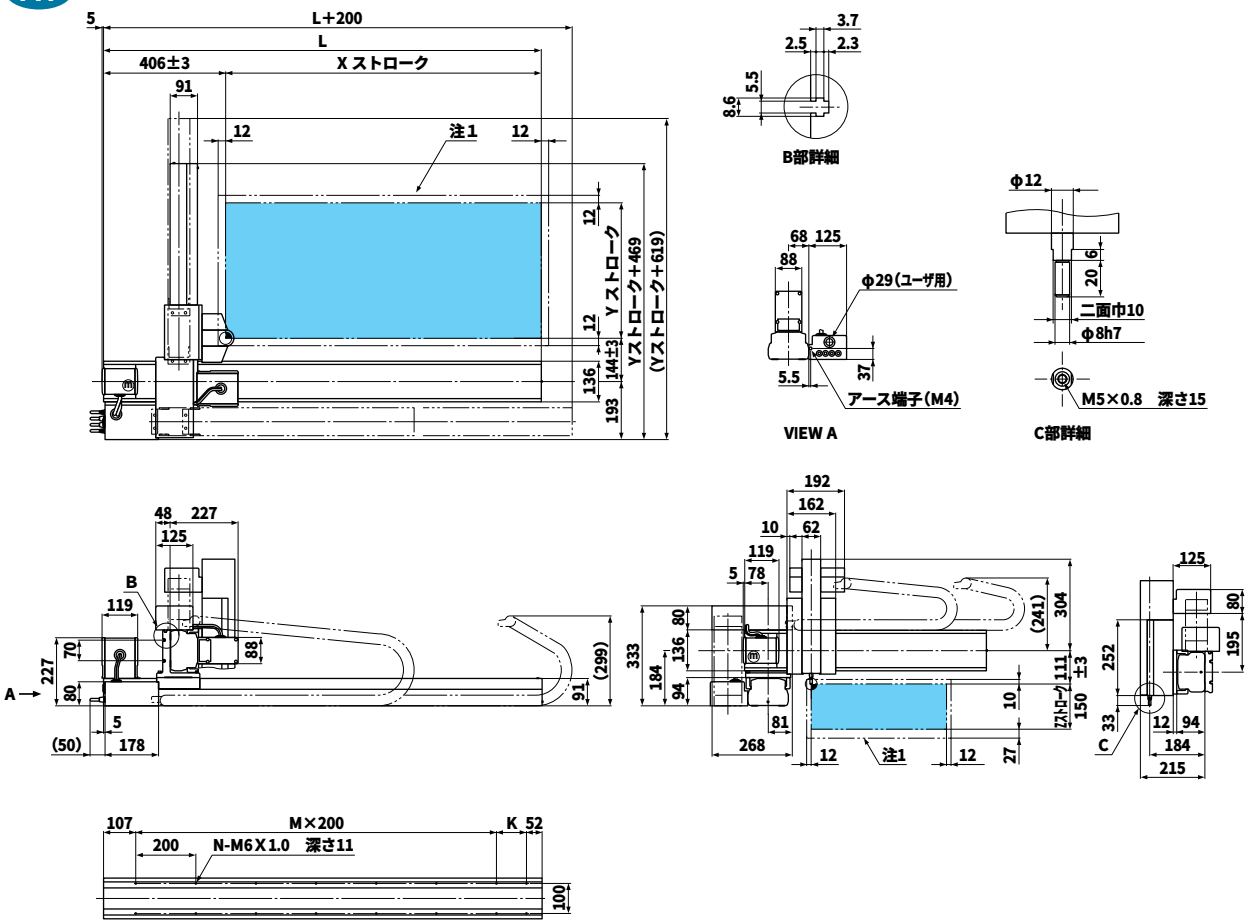
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	4kg
	350mm	3kg
	450mm	2kg
	550mm	1kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															

SXYLt-zs

■ロボット型式

SXYLt - C - A1 - 205 - 55 - ZS - 150 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 – ケーブル – ロボットアーム組合せ – X軸ストローク – Y軸ストローク – ZR軸 – Z軸ストローク – ケーブル長 – 適用コントローラ – 軸数orドライバ型式 – 電源電圧 – 拡張IO – 3.5FD ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

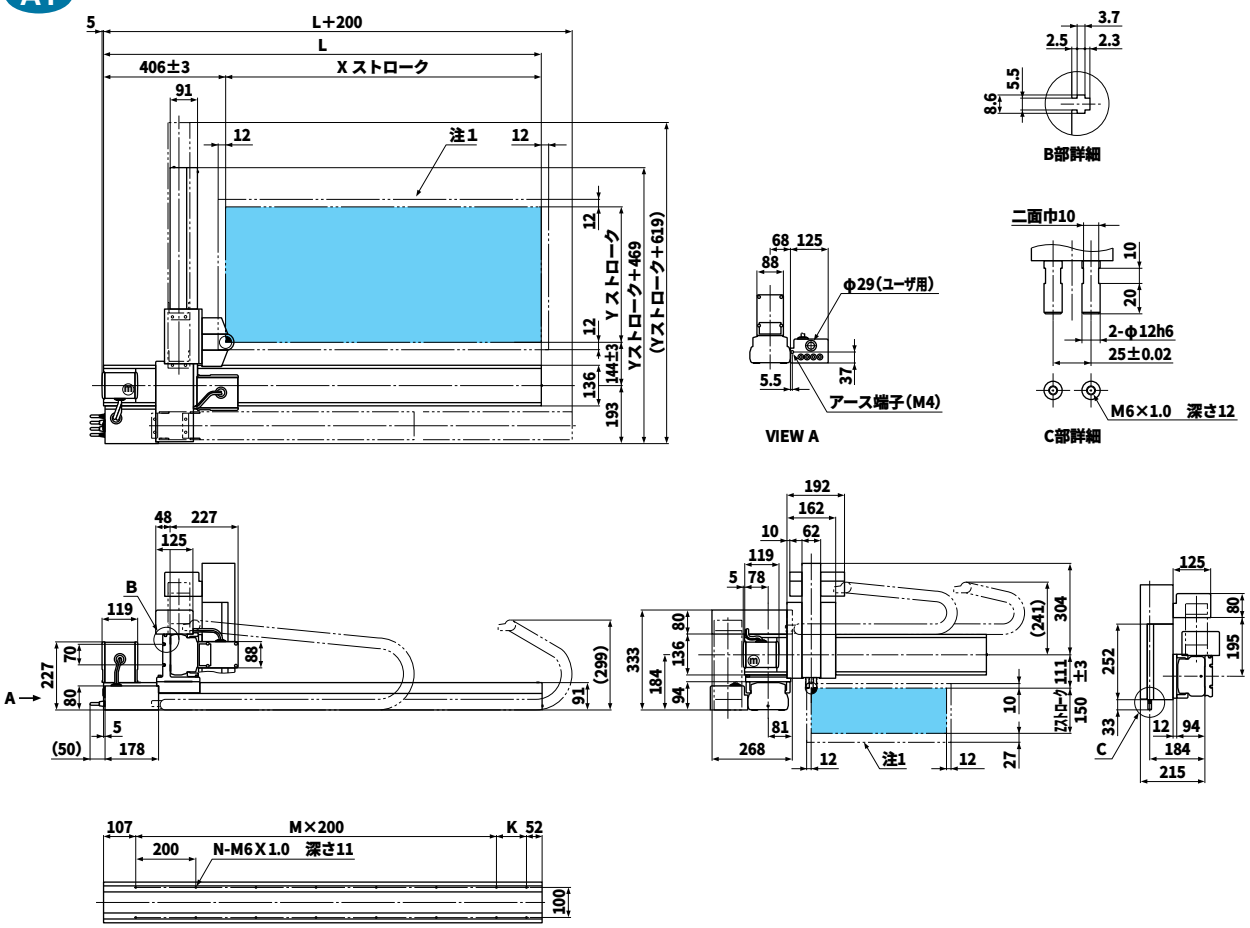
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	4kg
	350mm	3kg
	450mm	2kg
	550mm	1kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															

■ロボット型式

SXYLt - C - A3 - 205 - 55 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 － ケーブル － ロボットアーム組合せ － X軸ストローク － Y軸ストローク － ケーブル長 － 適用コントローラ － 軸数orドライバ型式 － 電源電圧

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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-0505、QRCH-2

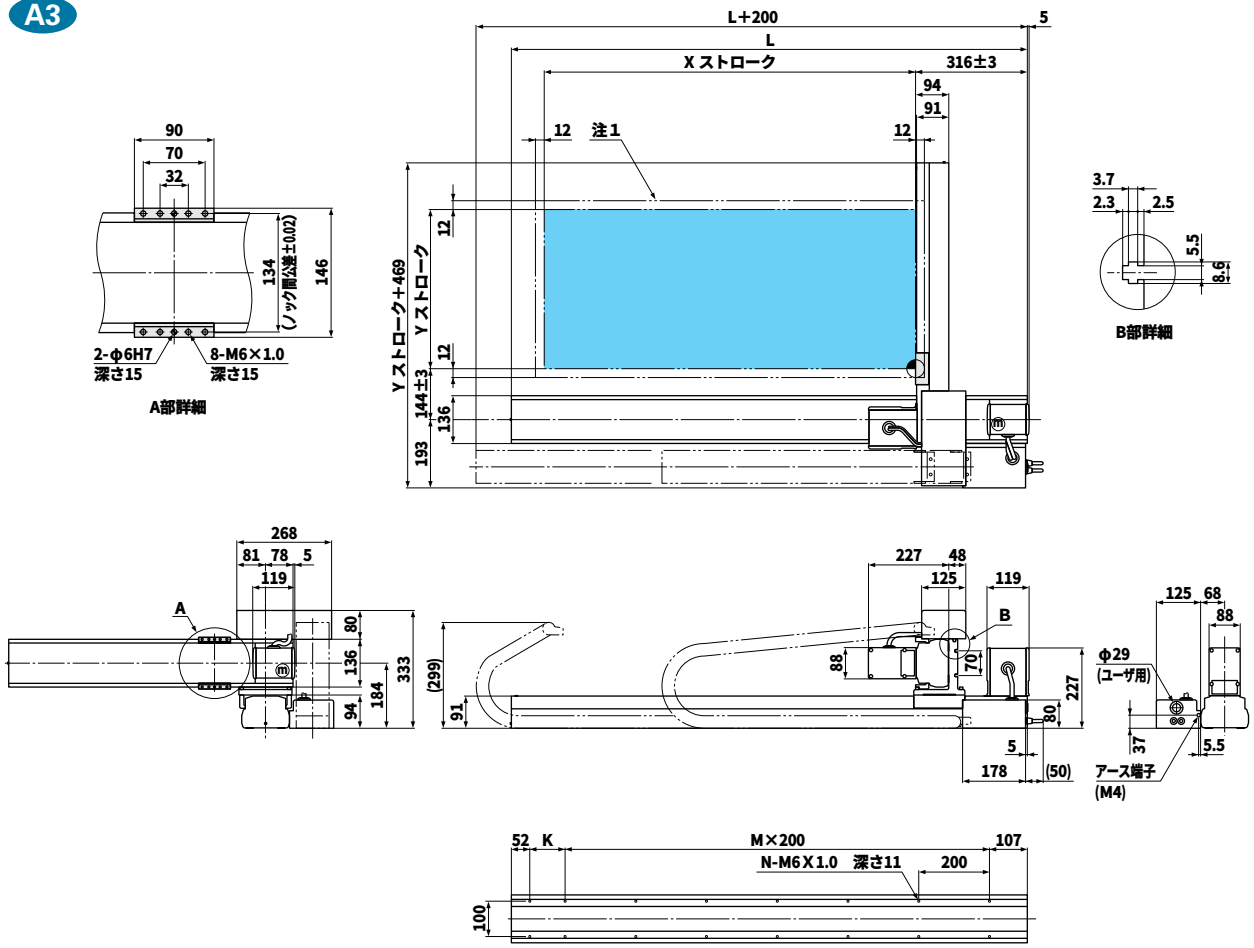
※原点位置の変更は不可。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	9kg
	350mm	8kg
	450mm	7kg
	550mm	6kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															

■ロボット型式

SXYLt - C - A3 - 205 - 55 - IO - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 – ケーブル – ロボットアーム組合せ – X軸ストローク – Y軸ストローク – ZR軸 – ケーブル長 – 適用コントローラ – 軸数orドライバ型式 – 電源電圧

■XY軸基本仕様

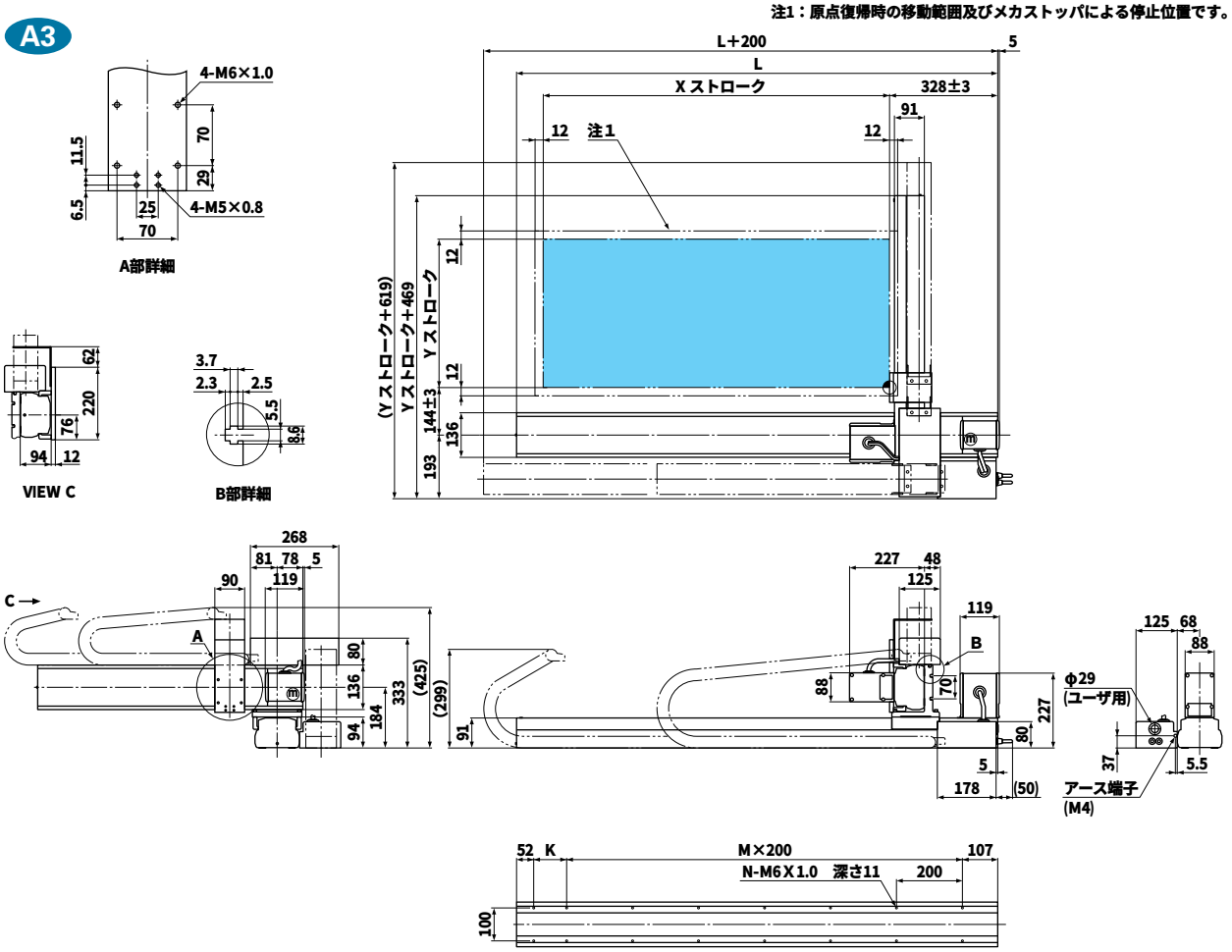
駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	Y軸	150～550mm
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m
コントローラ		DRCH-0505、QRCH-2

※原点位置の変更は不可。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	9kg
	350mm	8kg
	450mm	7kg
	550mm	6kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															

SXYLt-ZAS

■ロボット型式

SXYLt - C - A3 - 205 - 55 - ZAS - 150 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 － ケーブル － ロボットアーム組合せ － X軸ストローク － Y軸ストローク － ZR軸 － 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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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-0505、QRCH-2

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

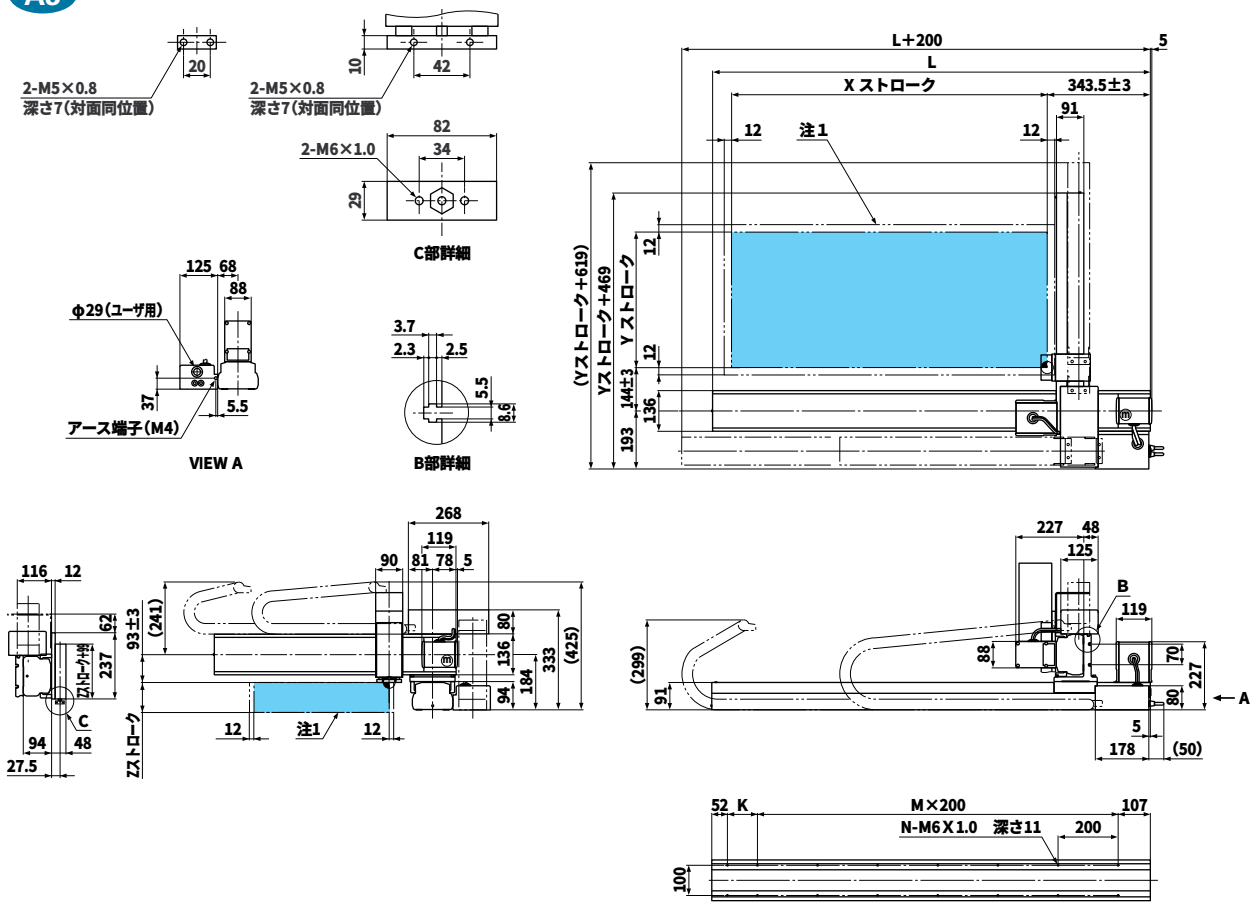
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	6kg
	250mm	5kg
	350mm	4kg
	450mm	3kg
	550mm	2kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															
Zストローク	150	250	350																	

SXYLt-ZF

■ロボット型式

SXYLt - C - A3 - 205 - 55 - ZF - 350 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 – ケーブル – ロボットアーム組合せ – X軸ストローク – Y軸ストローク – ZR軸 – Z軸ストローク – ケーブル長 – 適用コントローラ – 軸数orドライバ型式 – 電源電圧 – 拡張IO – 3.5FD ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

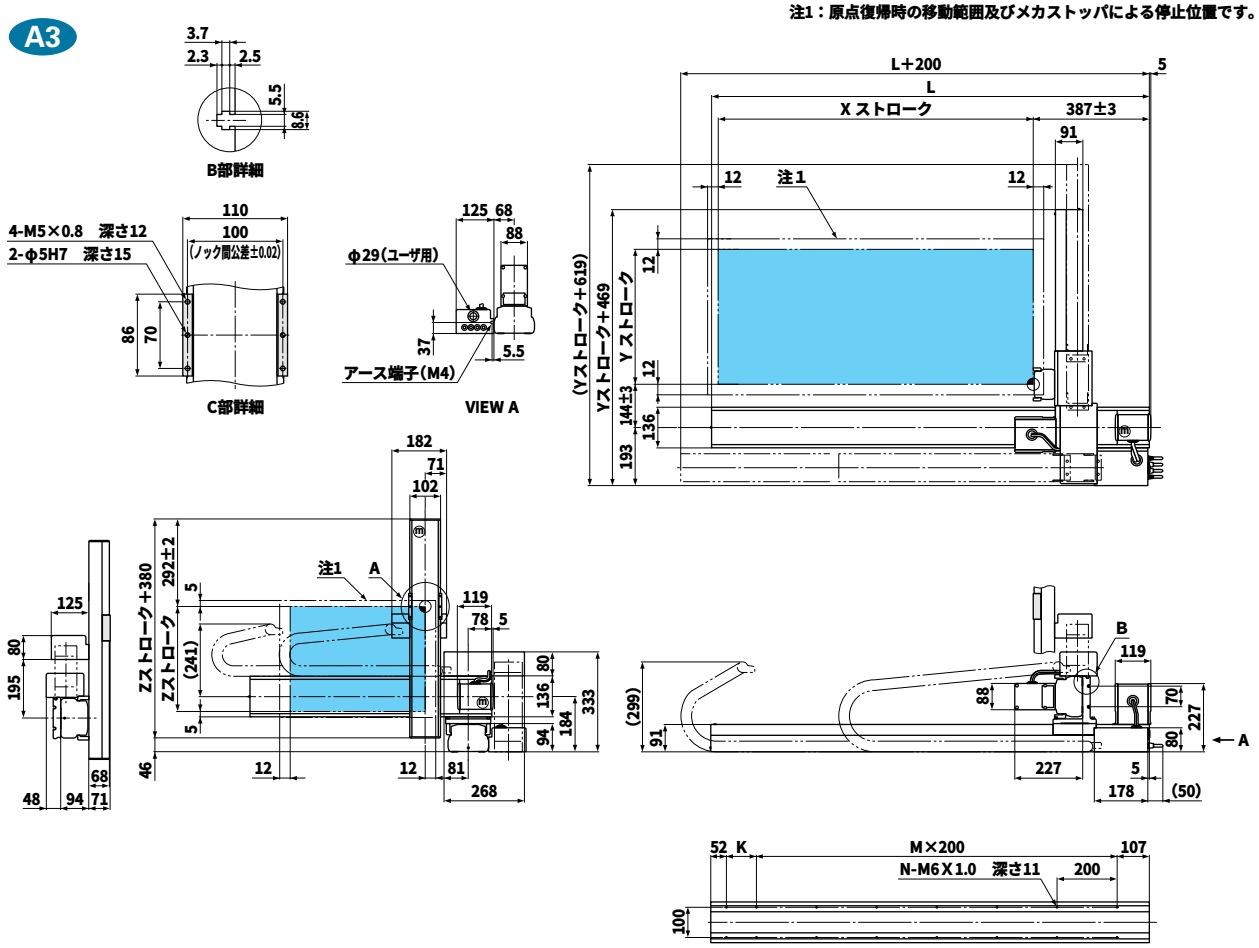
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	5kg	4kg	3kg
	250mm	4kg	3kg	2kg
	350mm	3kg	2kg	1kg
	450mm	2kg	1kg	
	550mm	1kg		

A3

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															
Zストローク	150	250	350																	

SXYLt-ZFB

■ロボット型式

SXYLt - C - A3 - 205 - 55 - ZFB - 350 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 – ケーブル – ロボットアーム組合せ – X軸ストローク – Y軸ストローク – ZR軸 – Z軸ストローク – ケーブル長 – 適用コントローラ – 軸数orドライバ型式 – 電源電圧 – 拡張IO – 3.5FD ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

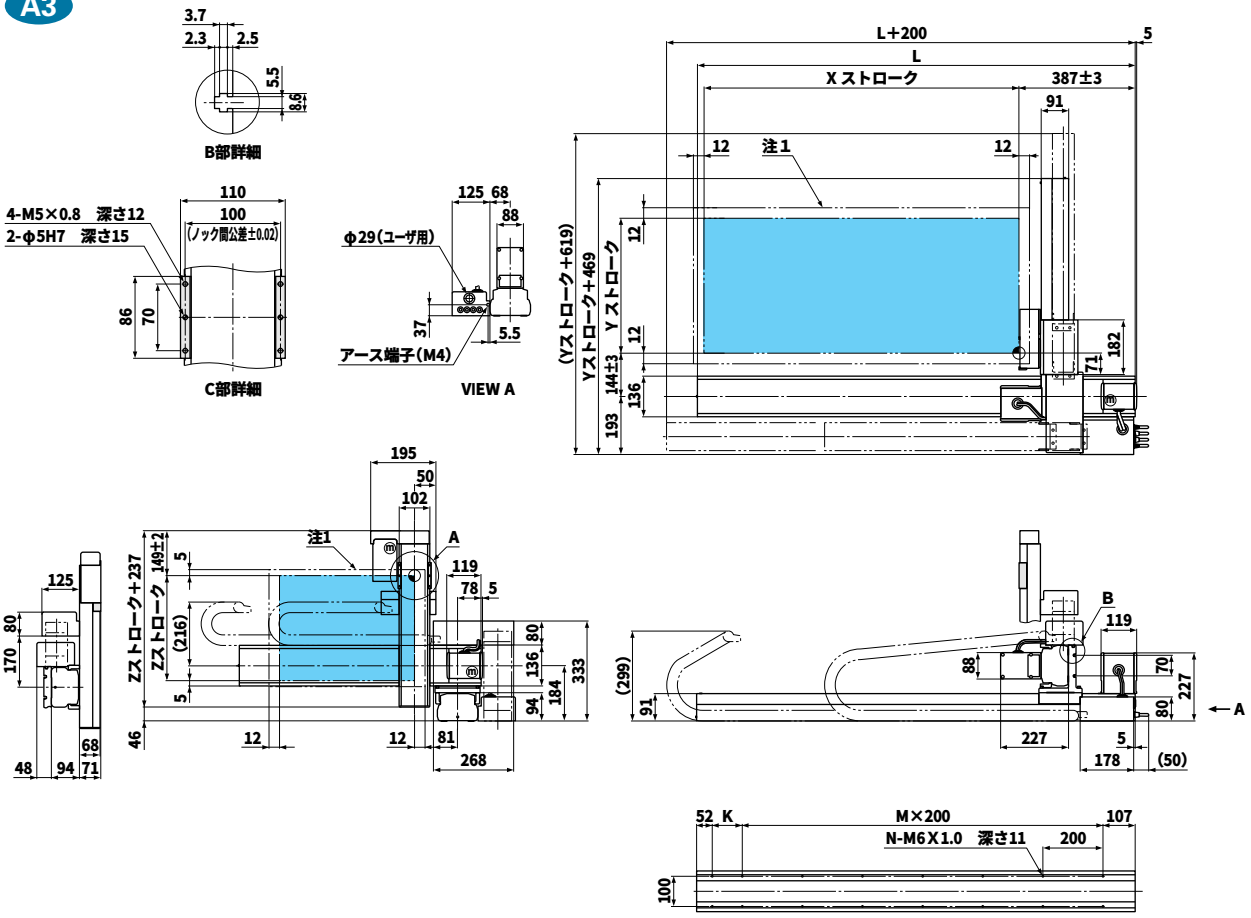
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	5kg	4kg	3kg
	250mm	4kg	3kg	2kg
	350mm	3kg	2kg	1kg
	450mm	2kg	1kg	
	550mm	1kg		

A3

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															
Zストローク	150	250	350																	

SXYLt-ZRS

■ロボット型式

SXYLt - C - A3 - 205 - 55 - ZRS - 150 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

ロボット本体 － ケーブル － ロボットアーム組合せ － X軸ストローク － Y軸ストローク － ZR軸 － Z軸ストローク － ケーブル長 － 適用コントローラ － 軸数orドライバ型式 － 電源電圧 － 拡張IO － 3.5FD ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

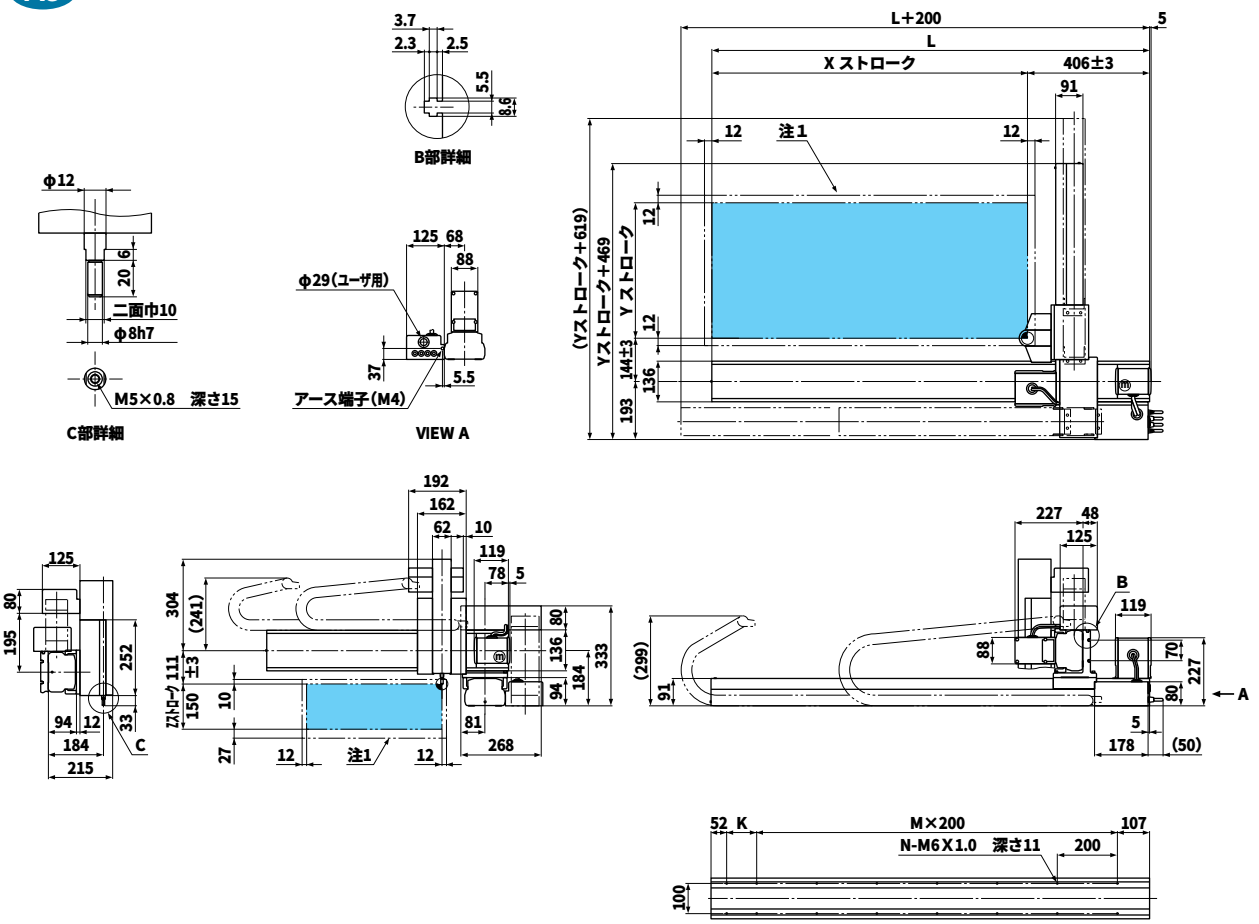
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	4kg
	350mm	3kg
	450mm	2kg
	550mm	1kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															

SXYLt-zs

■ロボット型式

SXYLt - C - A3 - 205 - 55 - ZS - 150 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 – ケーブル – ロボットアーム組合せ – X軸ストローク – Y軸ストローク – ZR軸 – Z軸ストローク – ケーブル長 – 適用コントローラ – 軸数orドライバ型式 – 電源電圧 – 拡張IO – 3.5FD ドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm
	Y軸	200W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.08mm
	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150～2050mm
	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

※原点位置の変更は不可。

■Z軸基本仕様

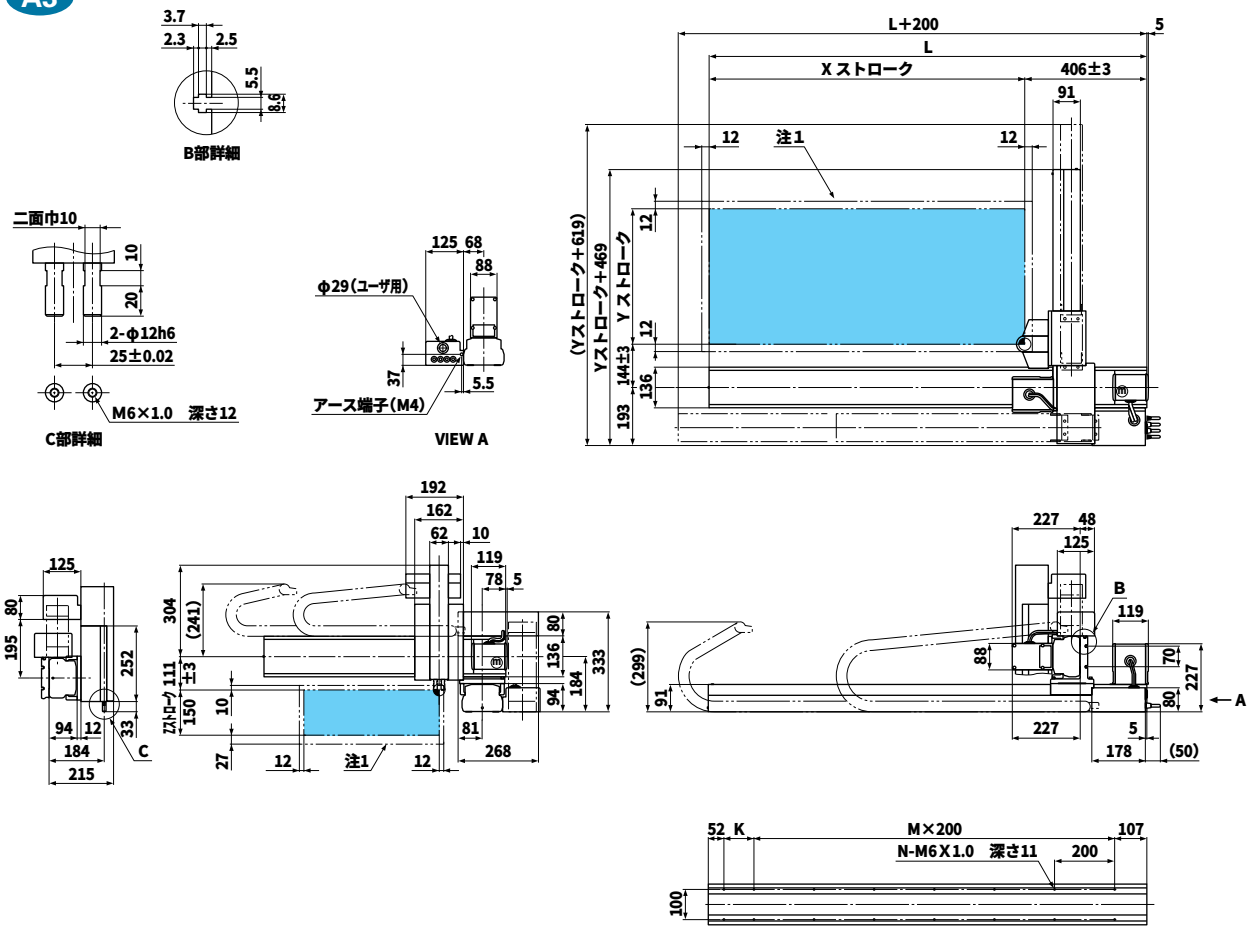
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	4kg
	350mm	3kg
	450mm	2kg
	550mm	1kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	559	659	759	859	959	1059	1159	1259	1359	1459	1559	1659	1759	1859	1959	2059	2159	2259	2359	2459
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
Yストローク	150	250	350	450	550															