■ロボット型式

SXYt - C - A1 -105B- 55 - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

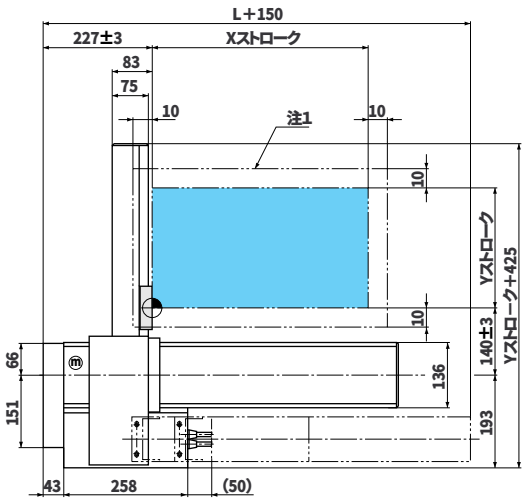
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

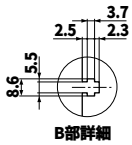
■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

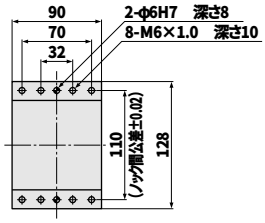
注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A1

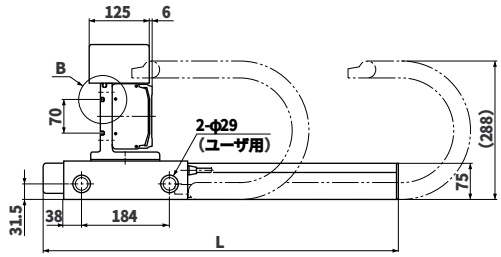


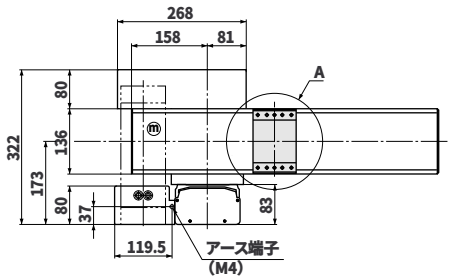


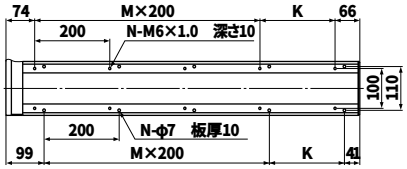
B部詳細



A部詳細







Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A1 -105B- 55 - IO - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

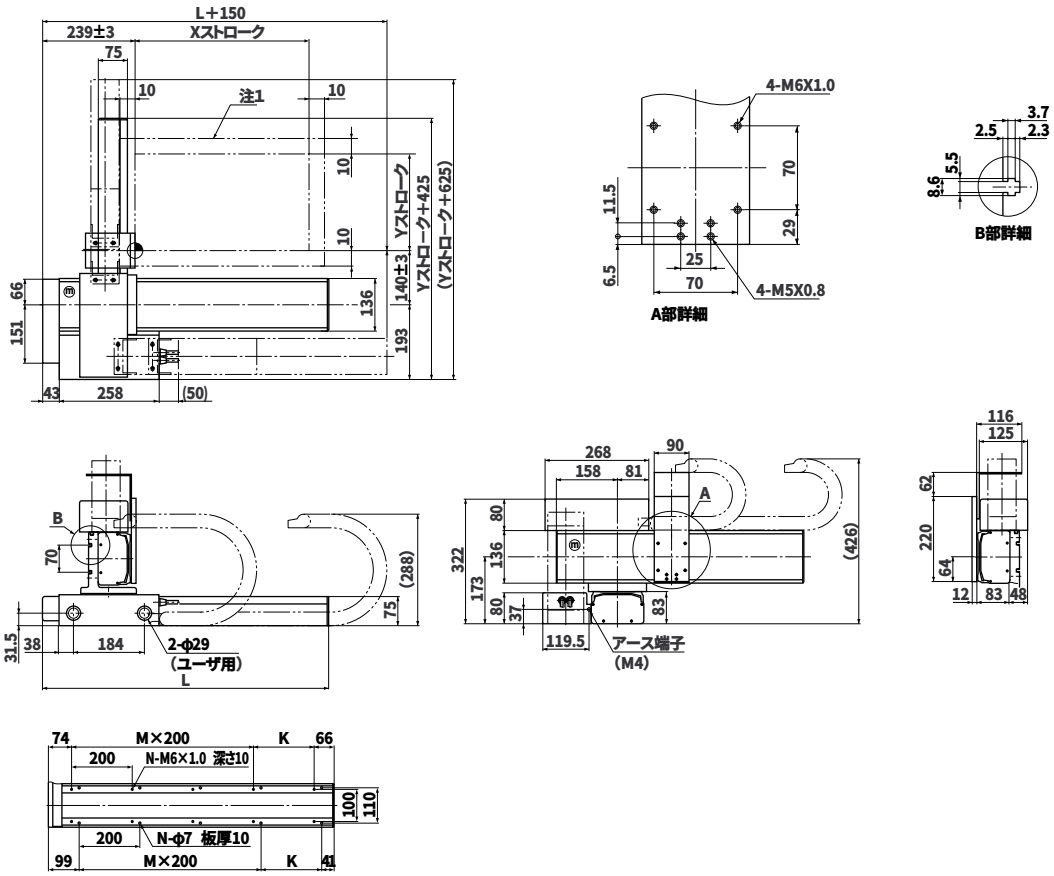
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZAS

■ロボット型式

SXYt - C - A1 -105B- 55 - ZAS -150- 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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。

■Z軸基本仕様

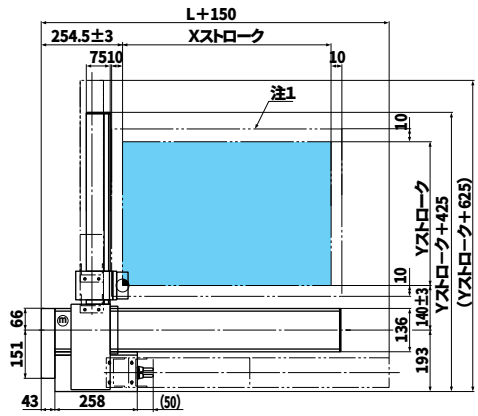
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

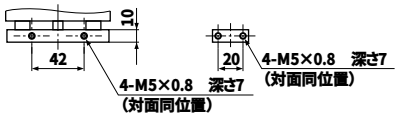
■可搬質量表

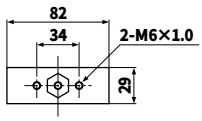
		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	9kg
	450mm	8kg
	550mm	7kg

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。

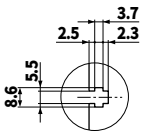
A1



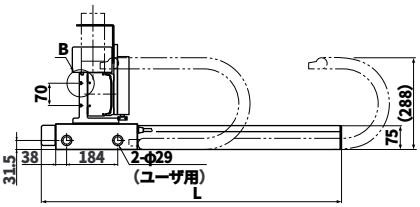


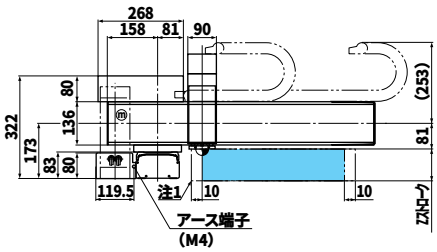


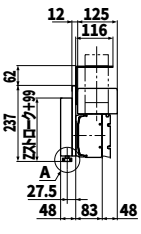
A部詳細

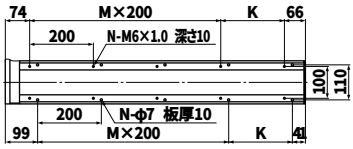


B部詳細









Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50、100、150									

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - A1 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

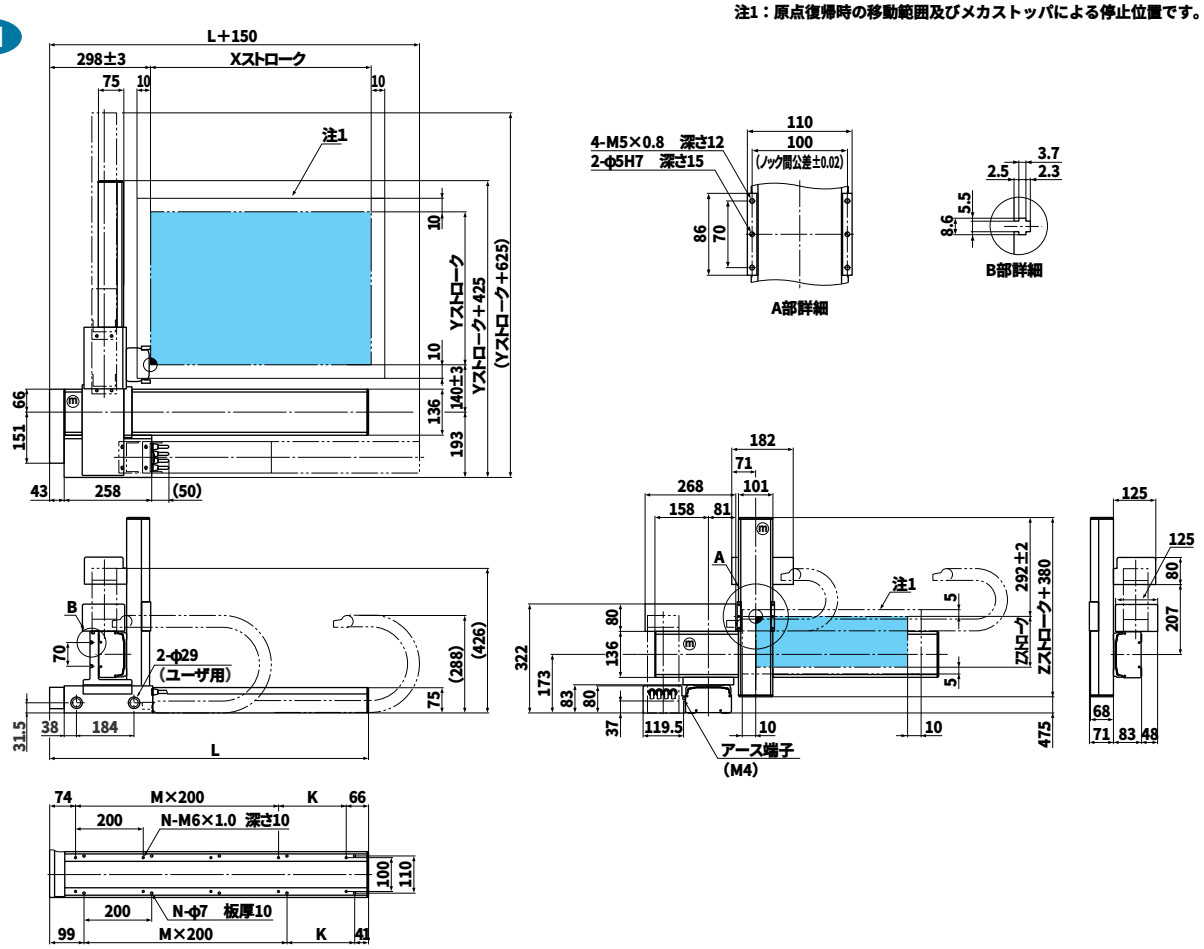
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - A1 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH3、QRCH-3	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

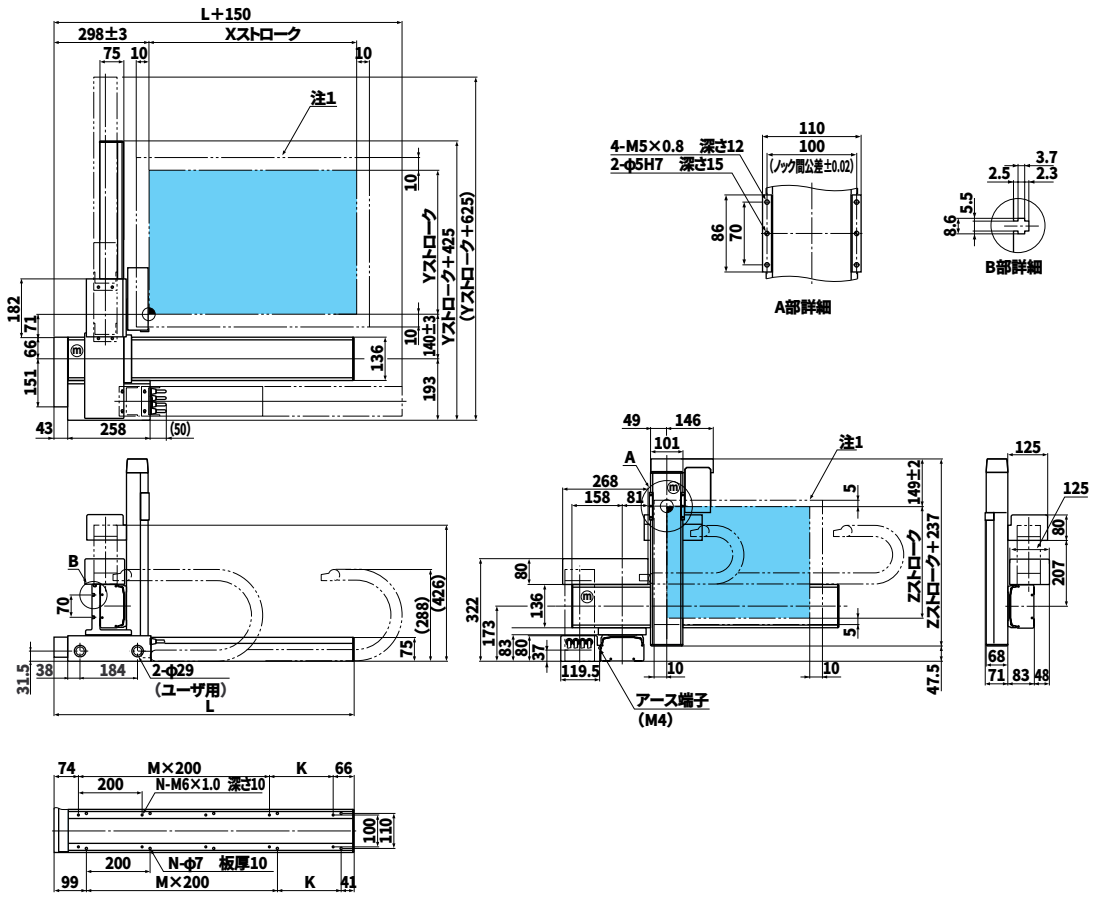
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - A1 -105B- 55 - ZRF -350- 3L -QRCH- 4 -200- IC - FD

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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

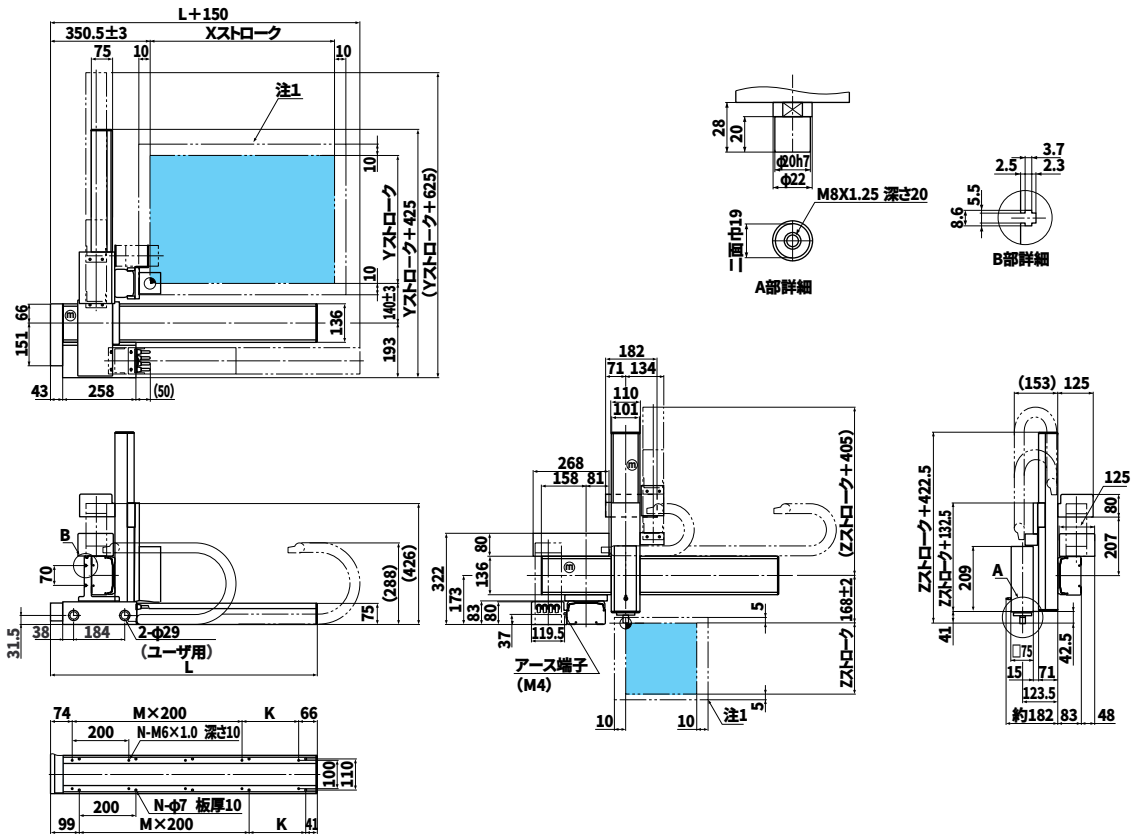
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - A1 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

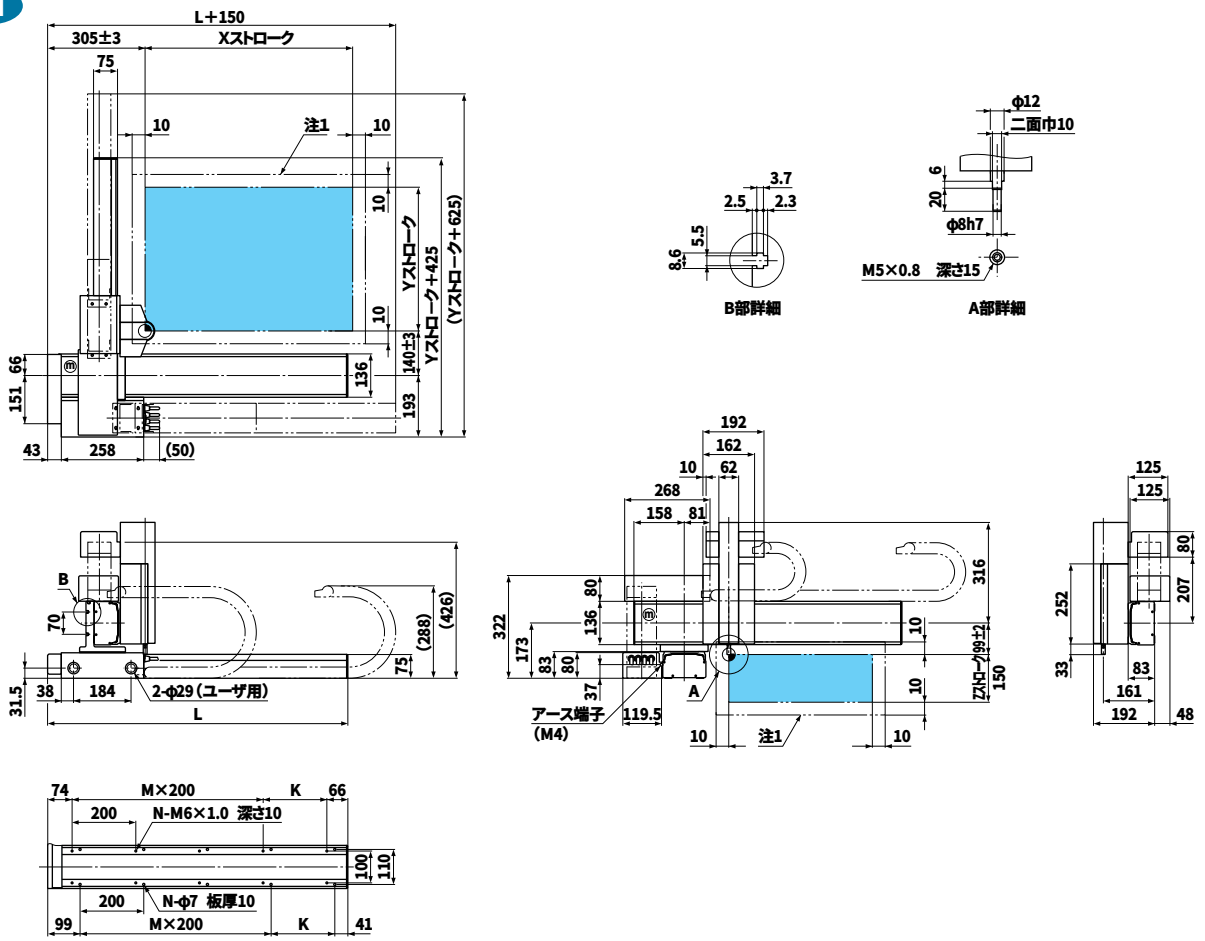
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - A1 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

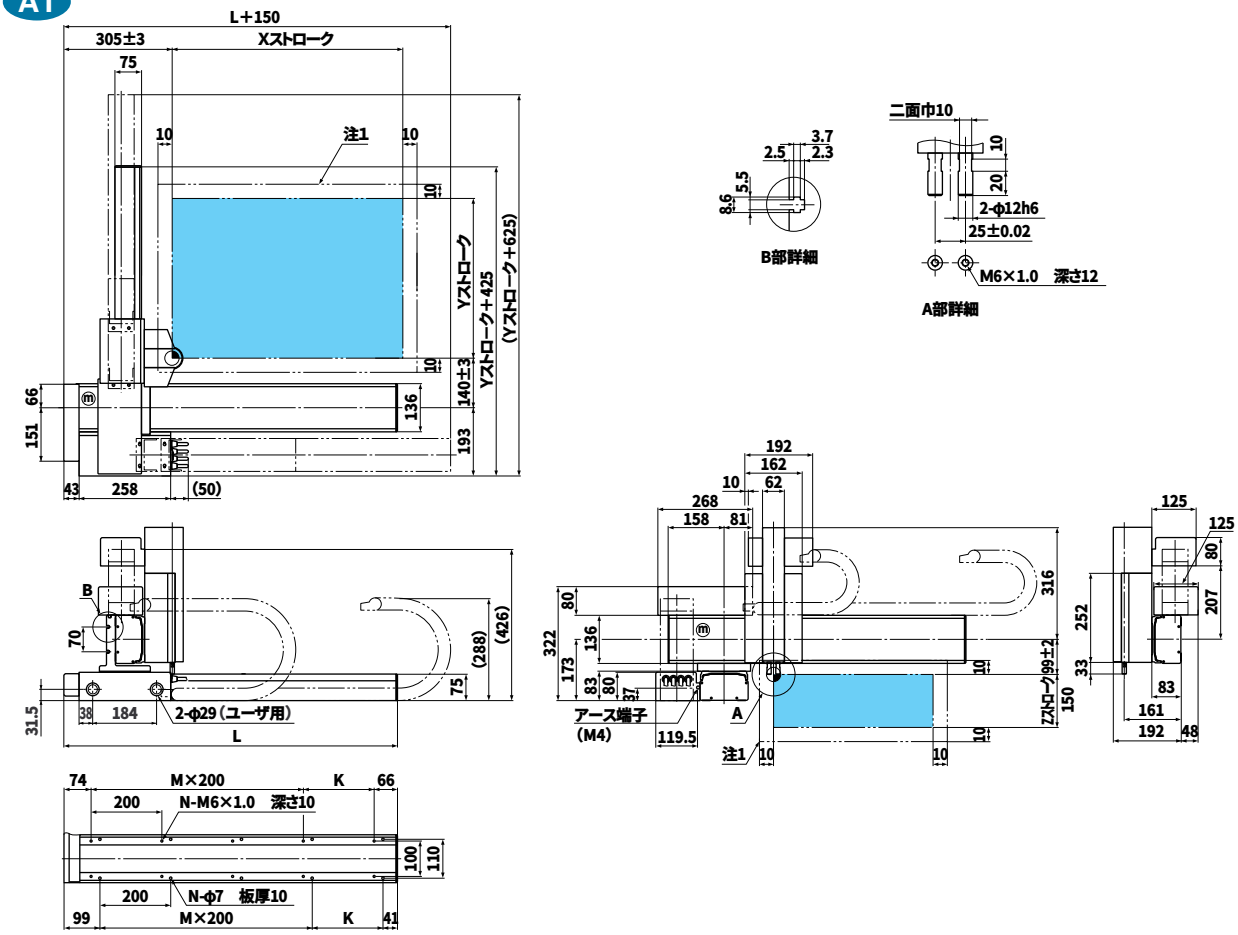
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A1 - 105 - 55 - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

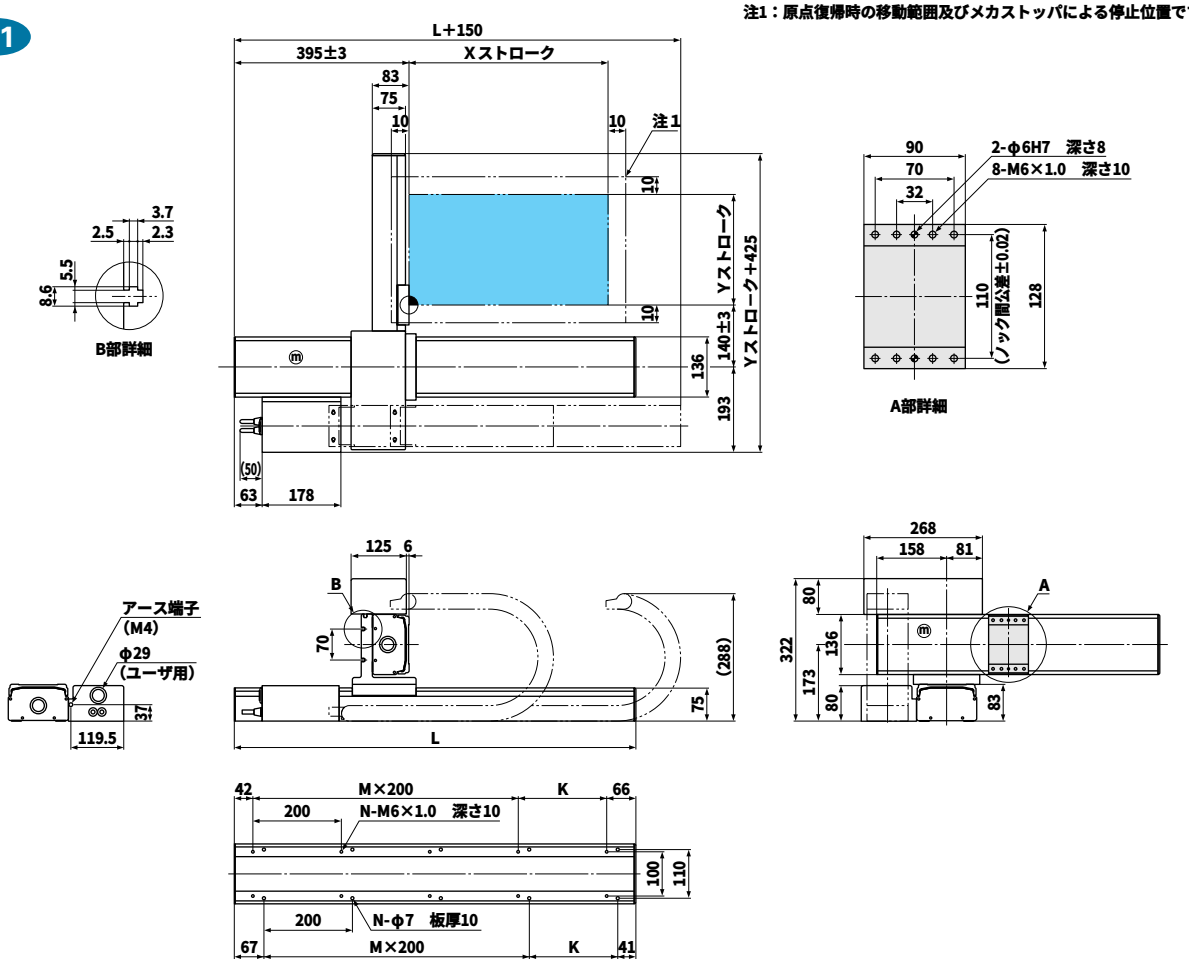
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

A1

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A1 - 105 - 55 - IO - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

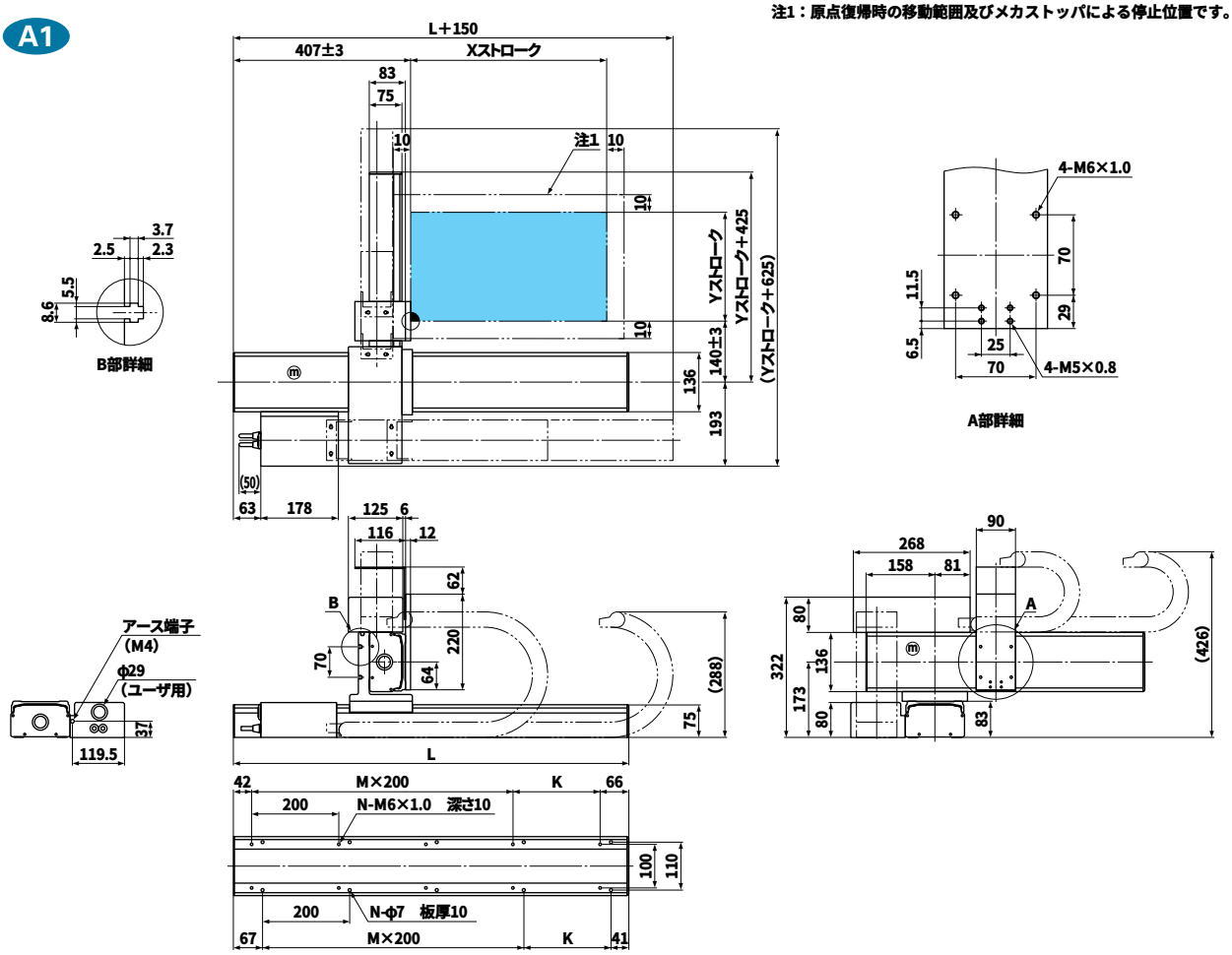
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZAS

■ロボット型式

SXYt - C - A1 - 105 - 55 - ZAS - 150 - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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。

■Z軸基本仕様

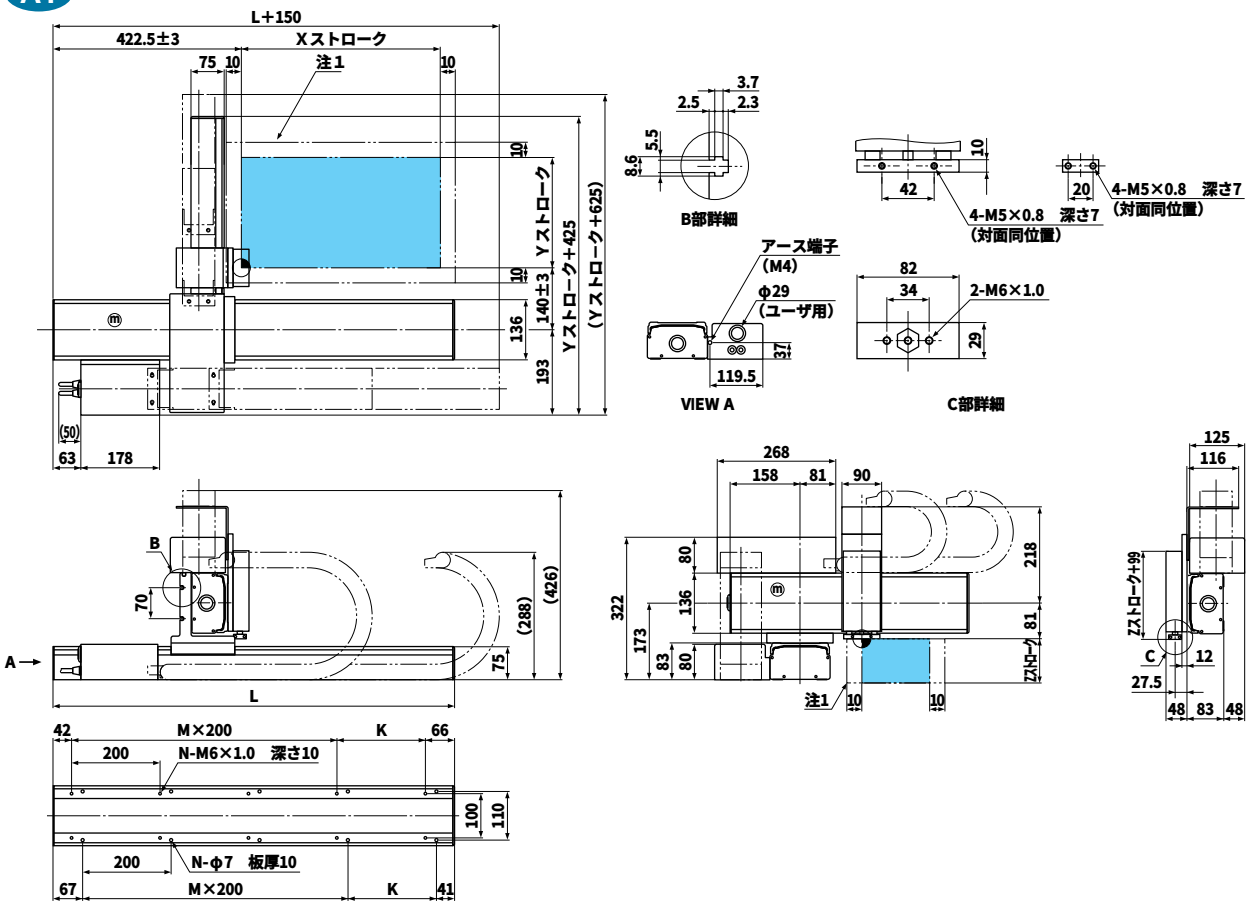
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	9kg
	450mm	8kg
	550mm	7kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50、100、150									

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - A1 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

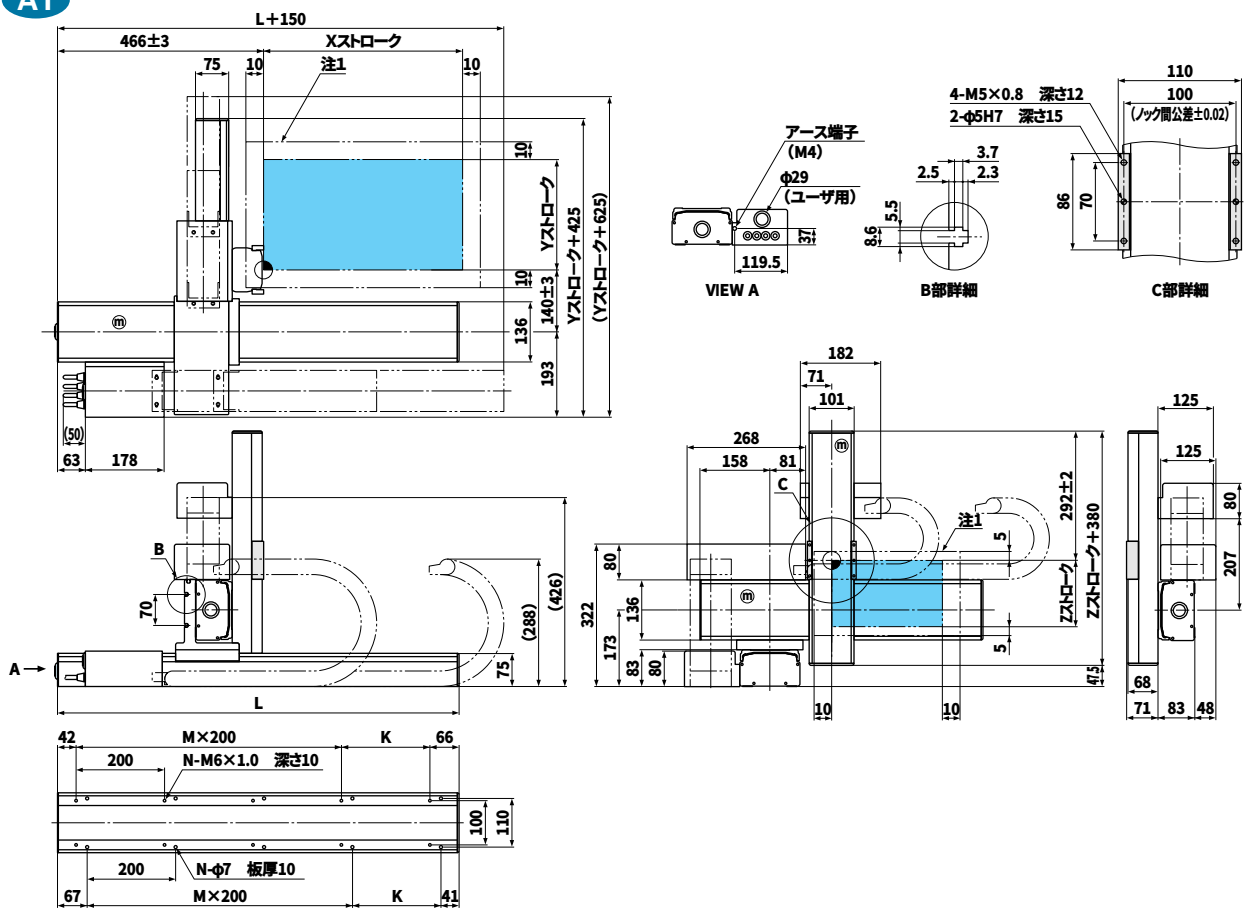
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - A1 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH3、QRCH-3	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

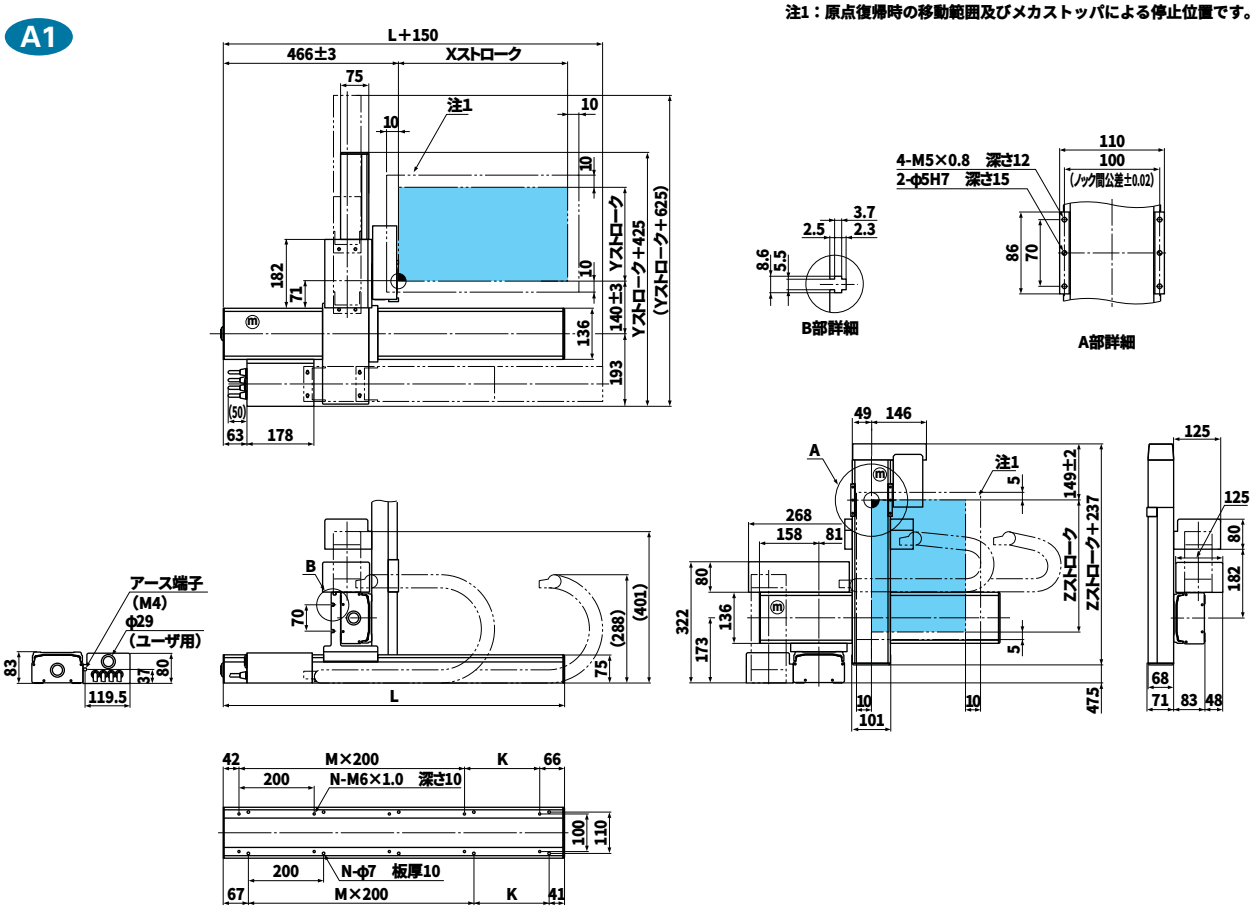
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150	250	350							

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - A1 - 105 - 55 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

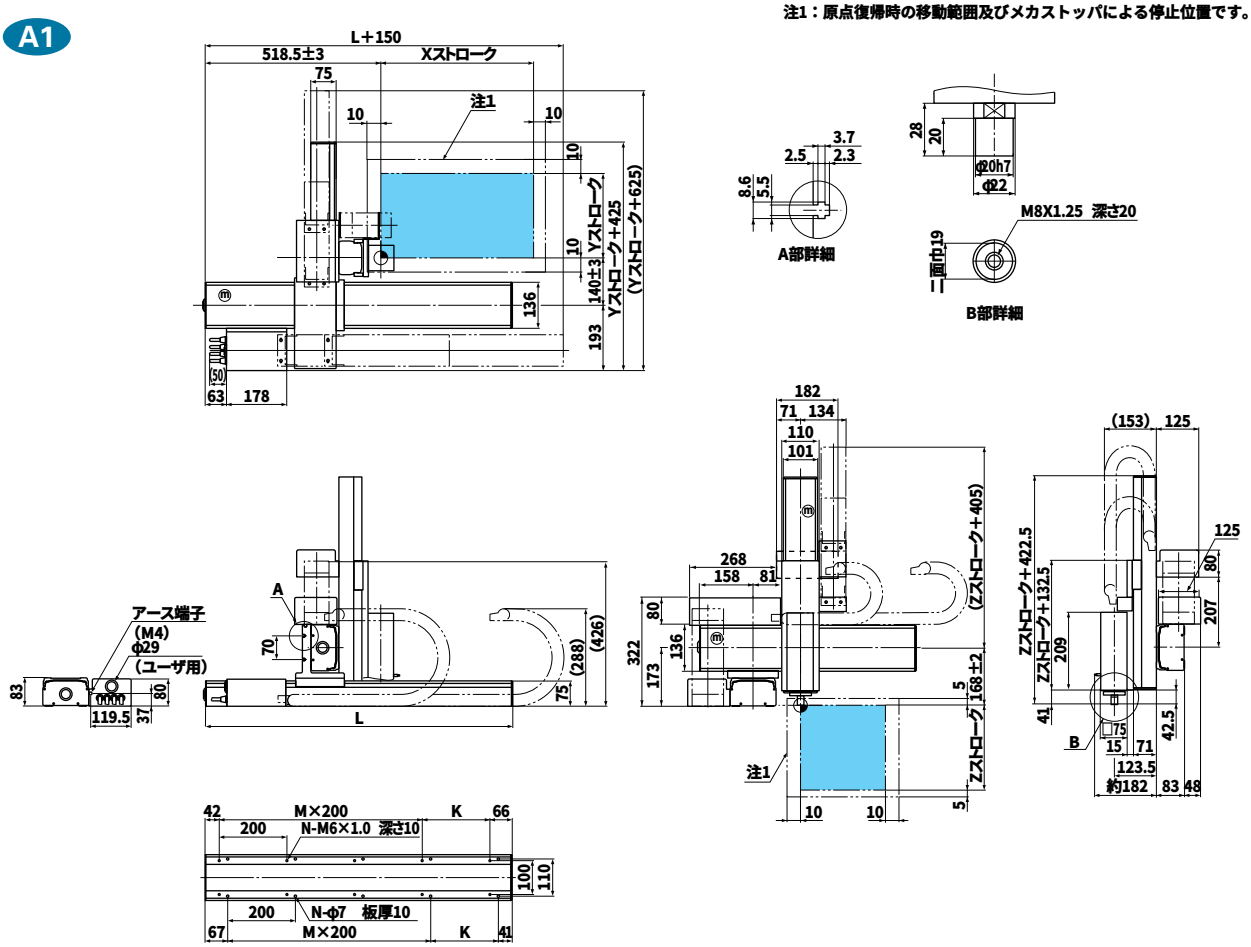
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	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		

A1

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - A1 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

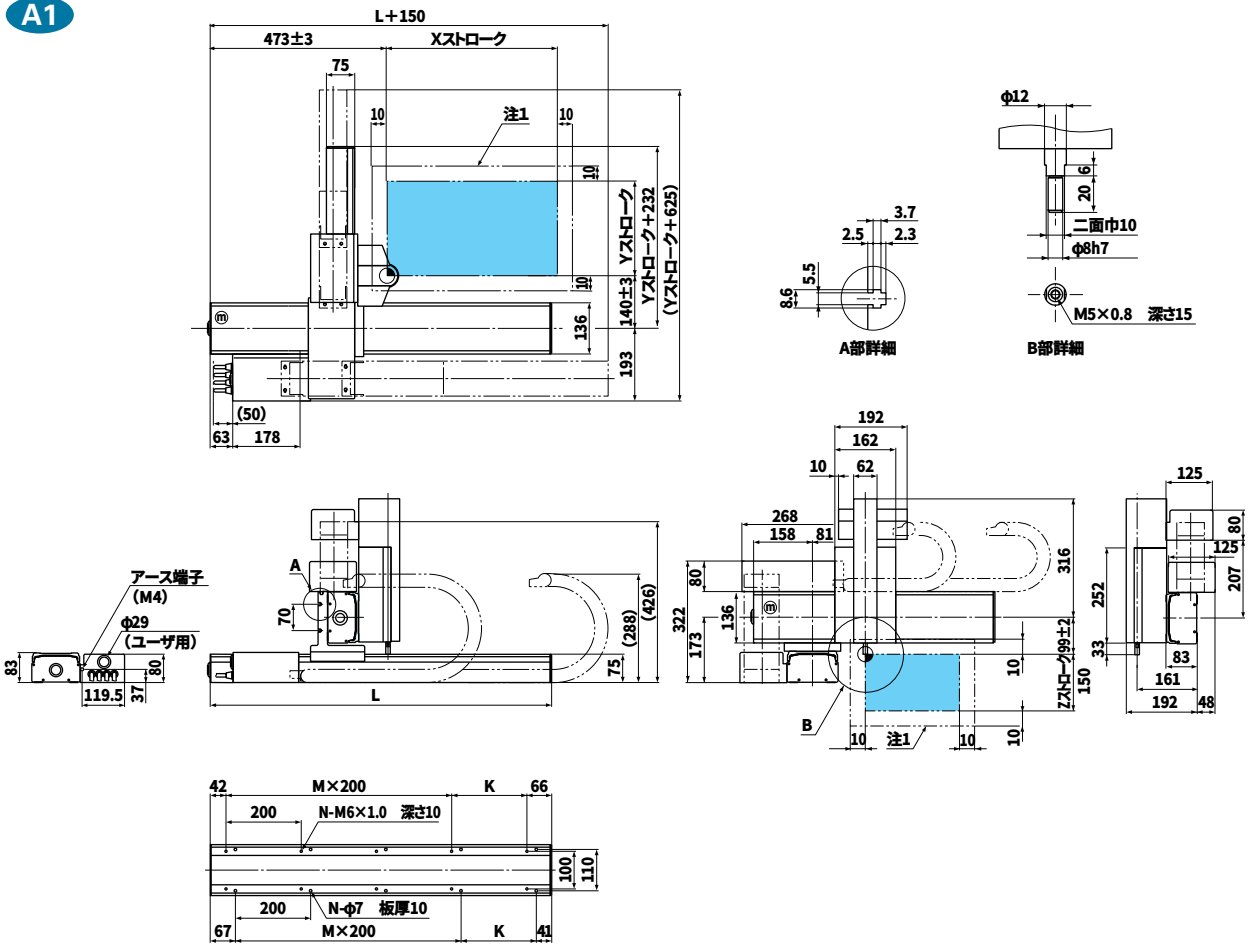
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - A1 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

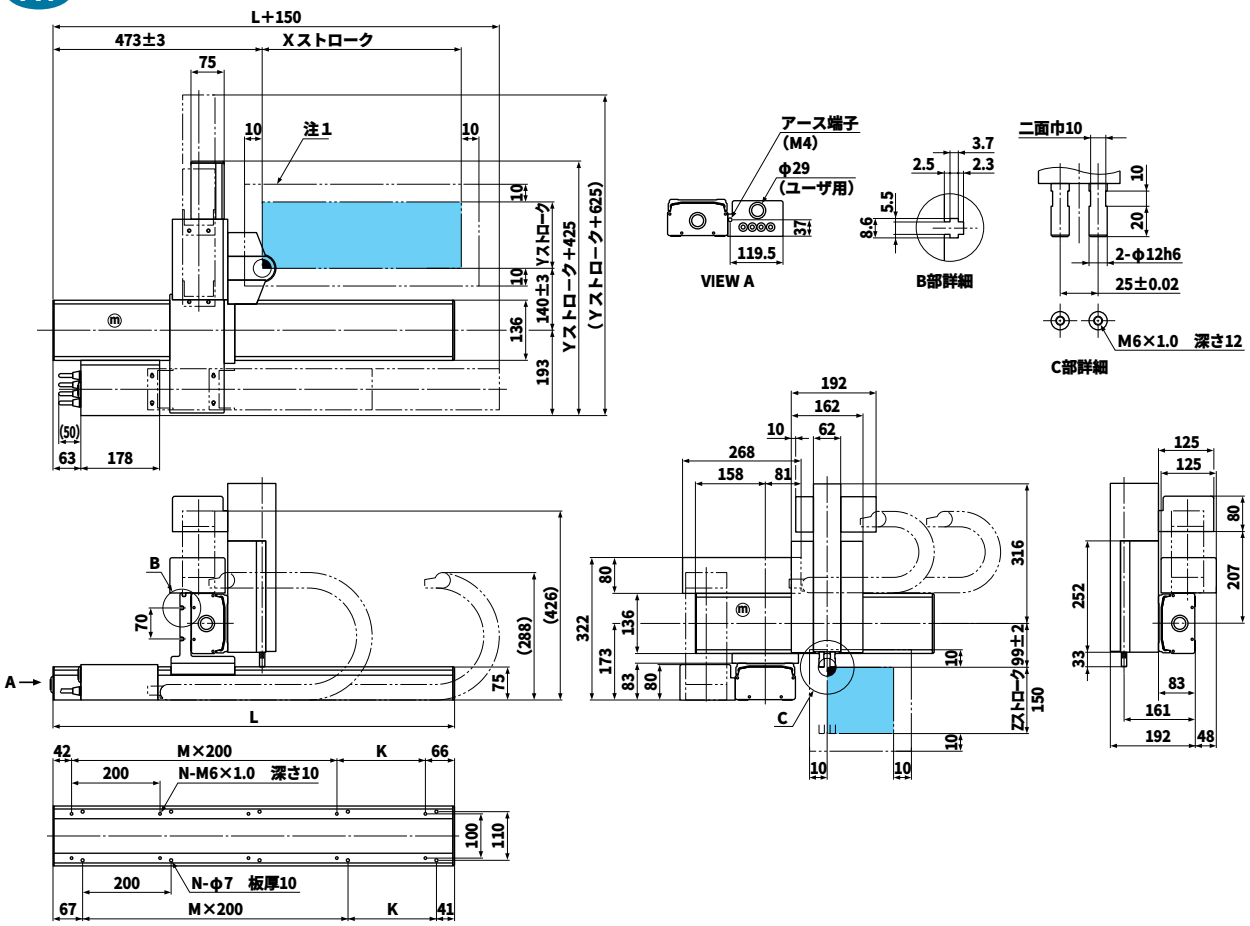
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A2 -105B- 55 - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

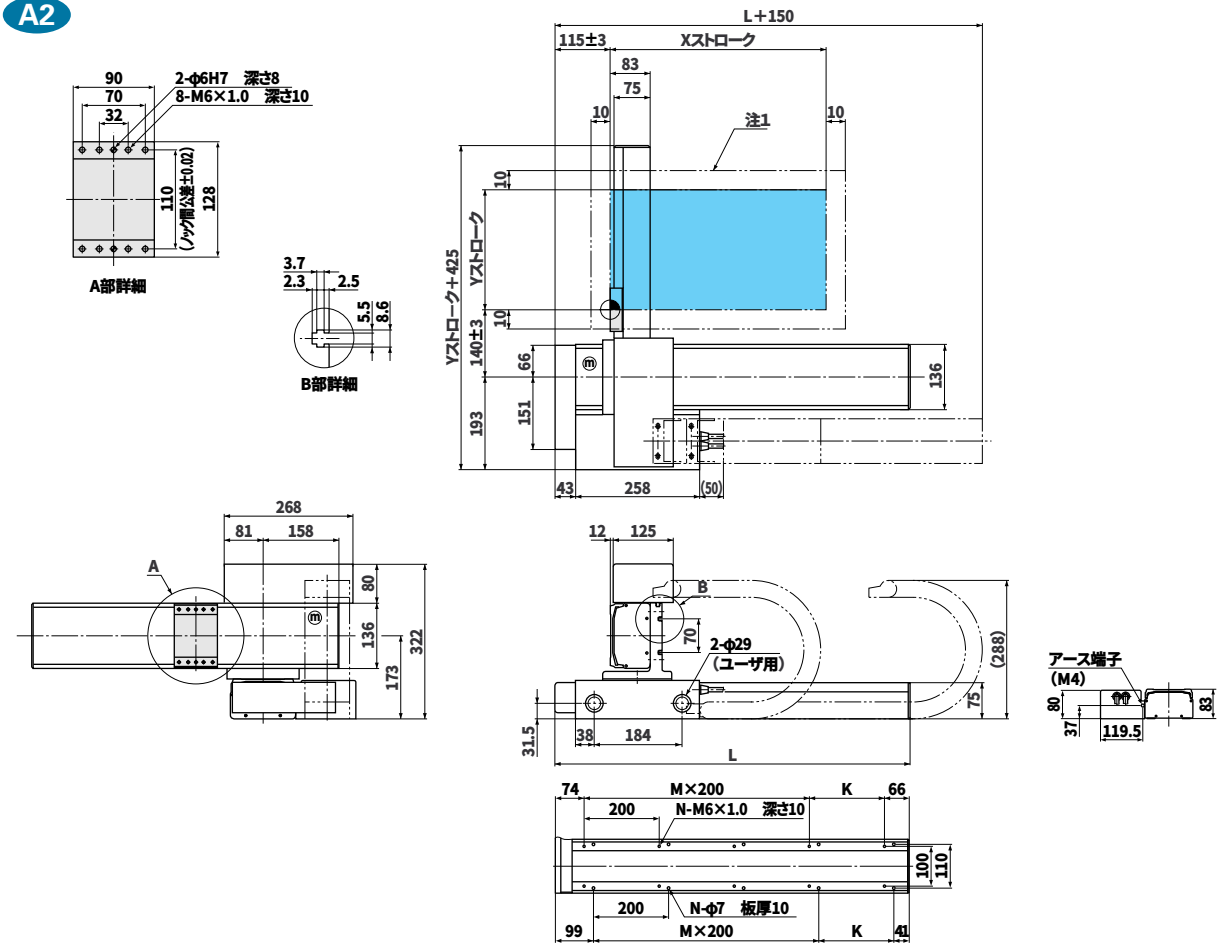
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

A2

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A2 -105B- 55 - IO - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

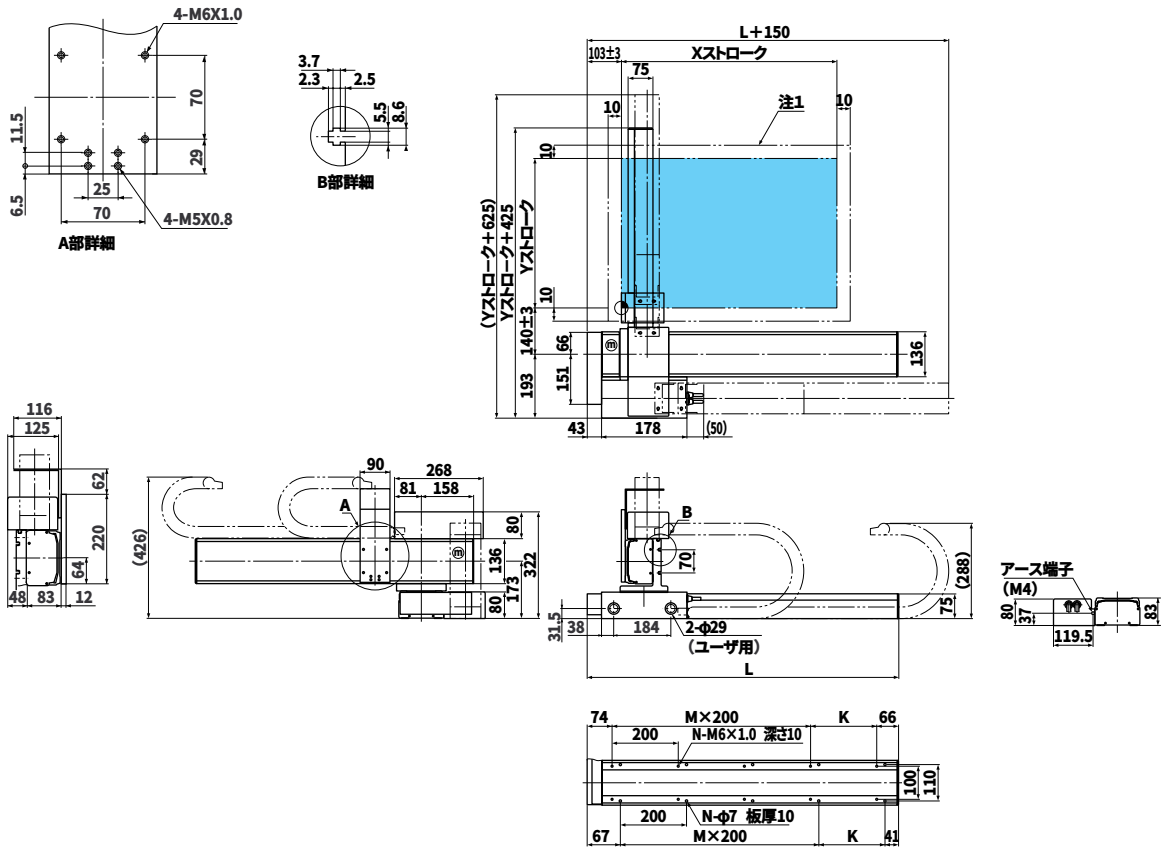
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

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。

A2



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZAS

■ロボット型式

SXYt - C - A2 -105B- 55 - ZAS - 150 - 3L - DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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。

■Z軸基本仕様

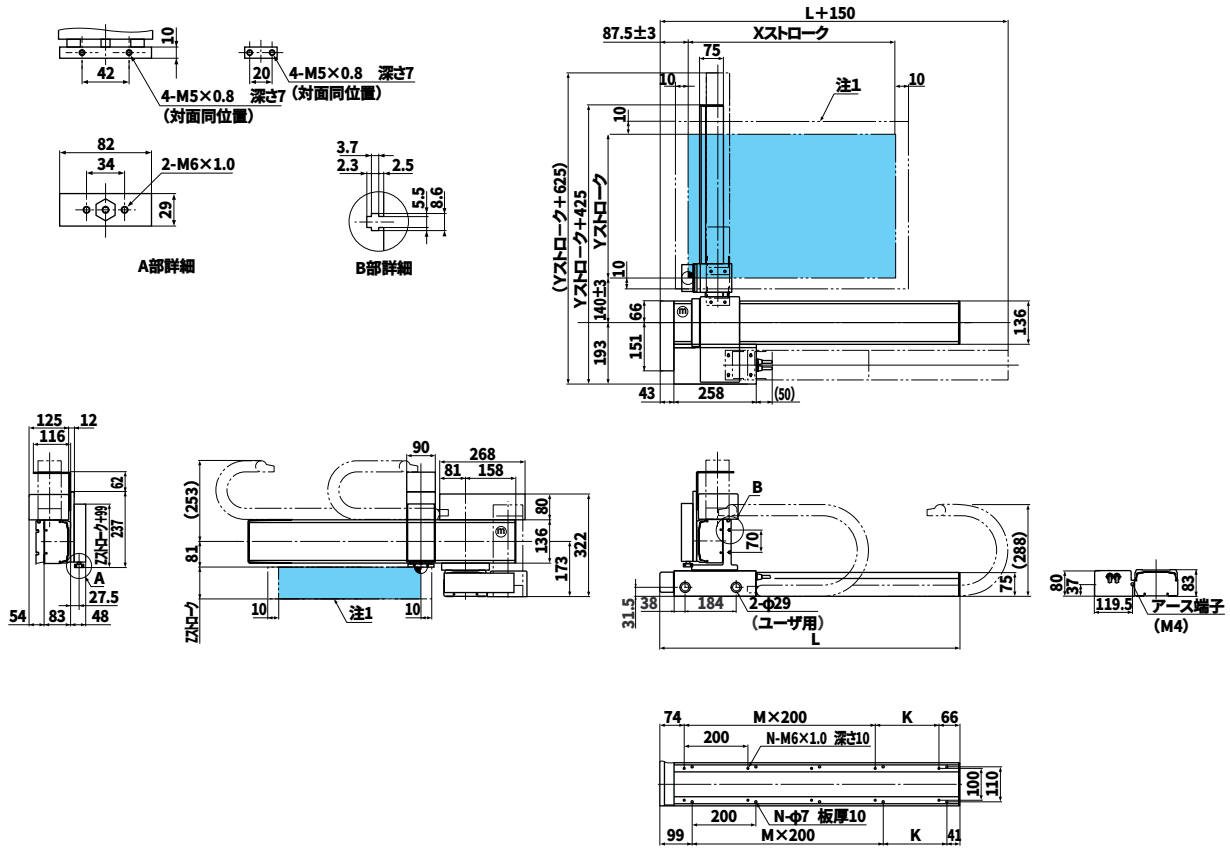
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	9kg
	450mm	8kg
	550mm	7kg

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。

A2



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50、100、150									

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - A2 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

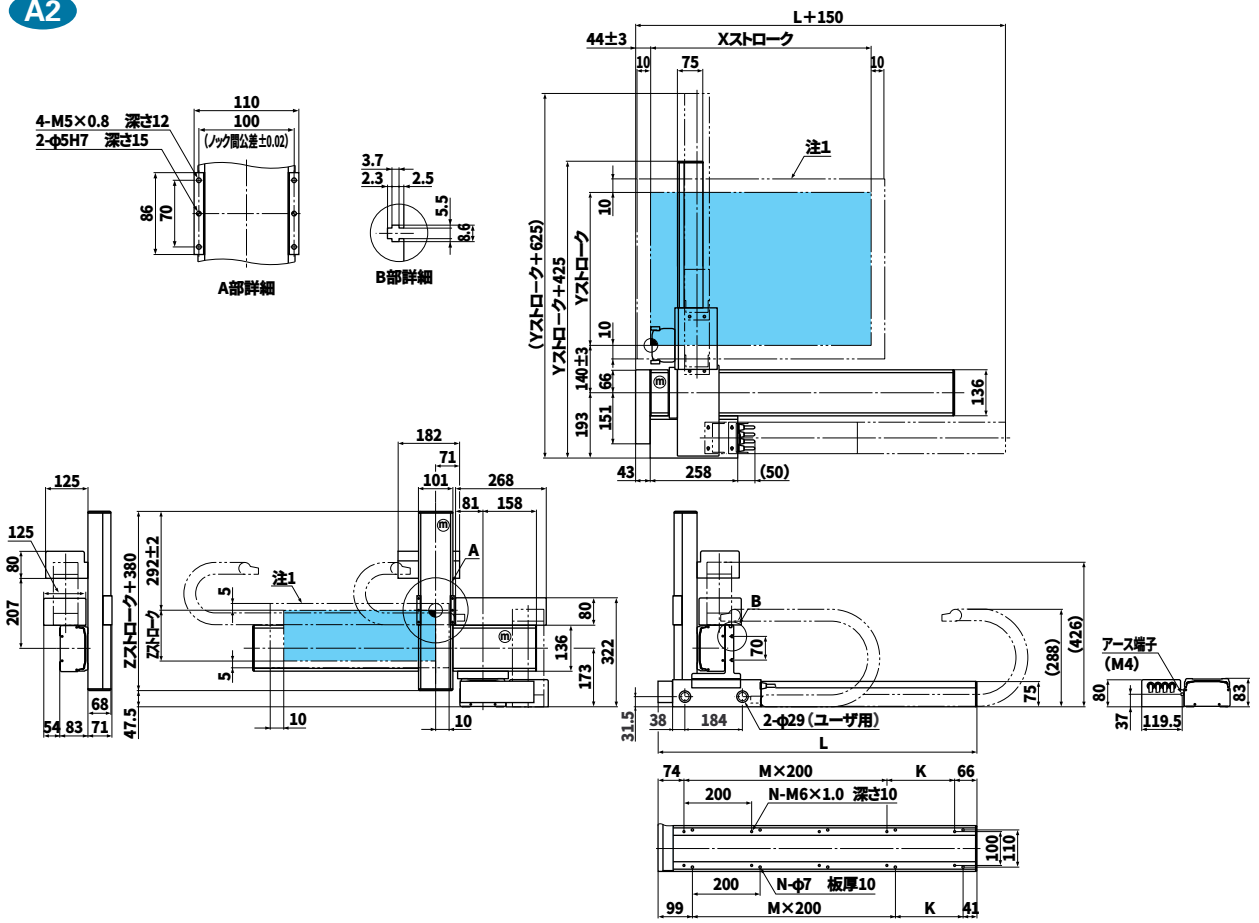
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

A2

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - A2 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH3、QRCH-3	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

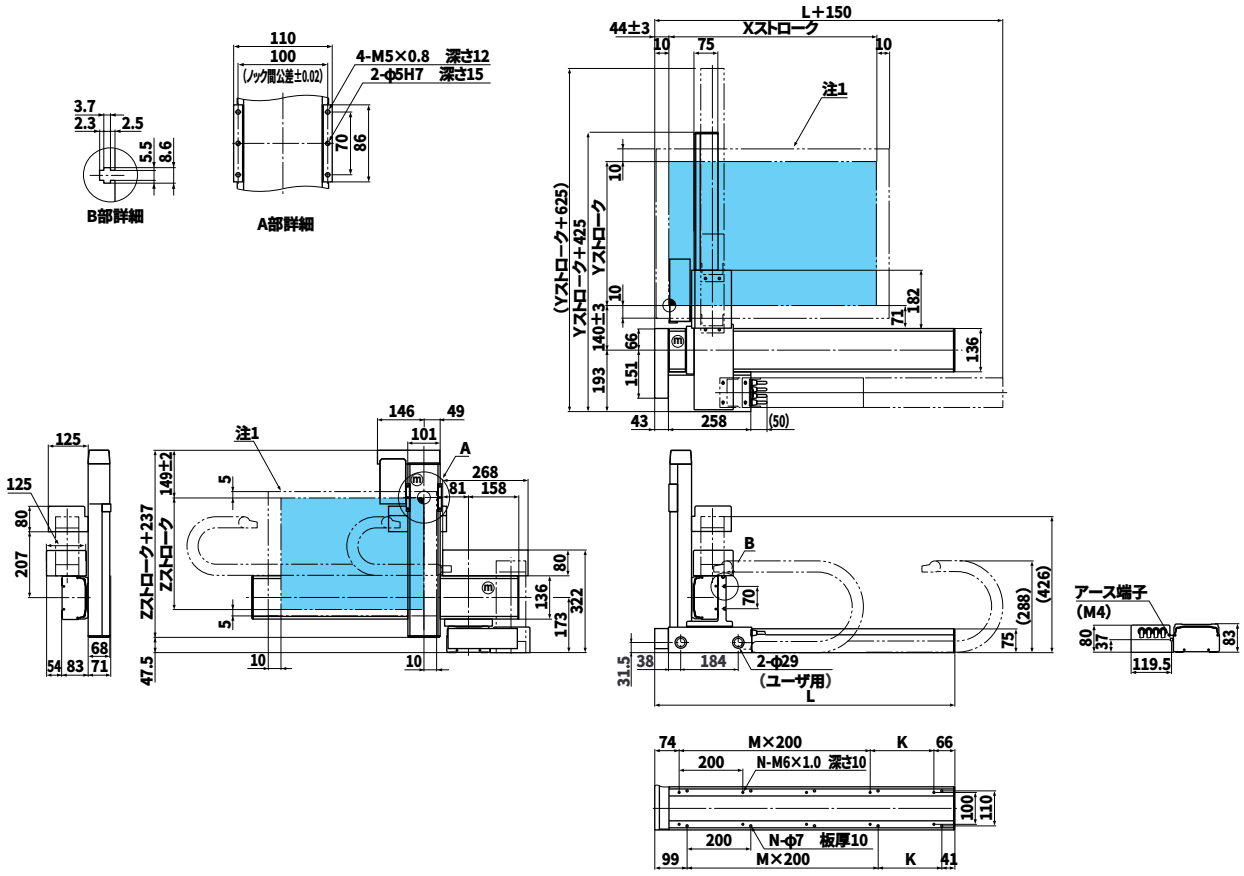
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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。

A2



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - A2 -105B- 55 - ZRF -350- 3L -QRCH- 4 -200- IC - FD

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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

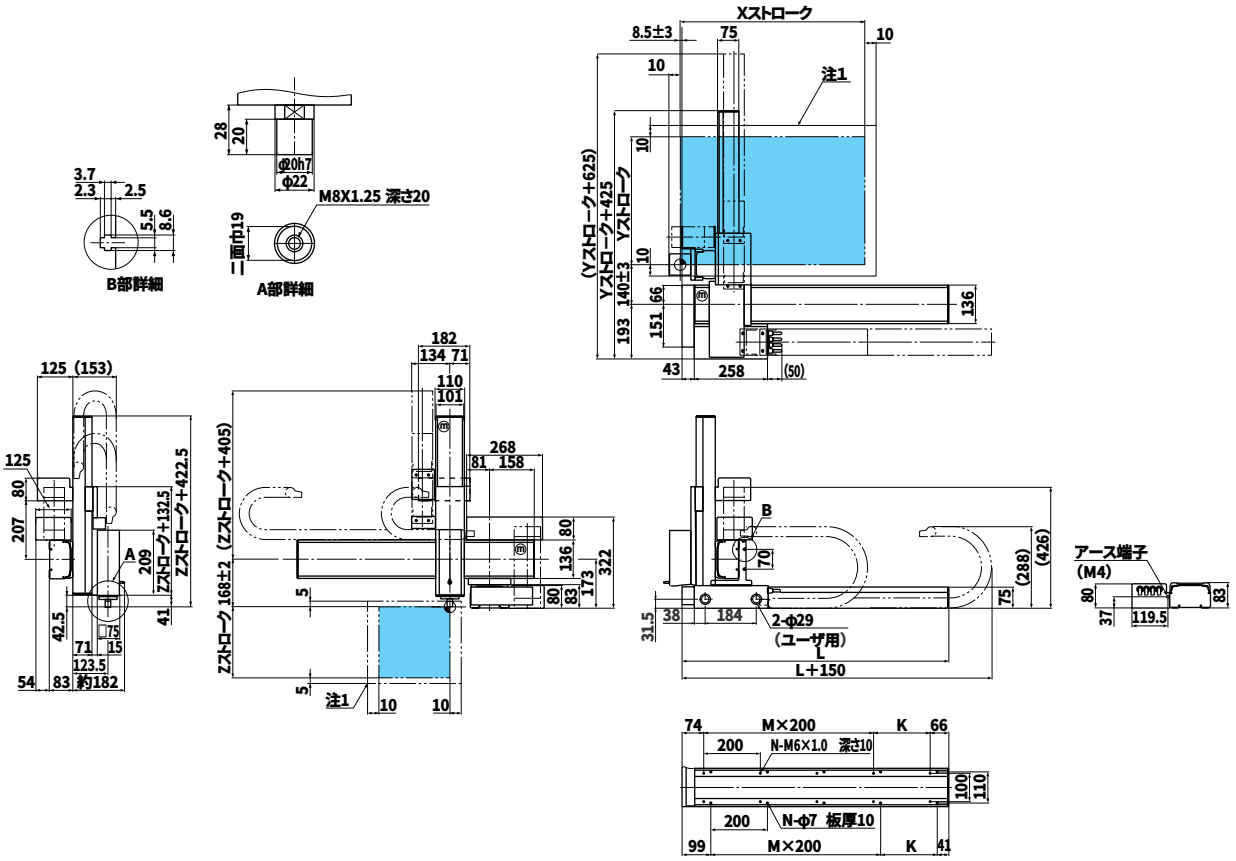
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	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		

A2

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - A2 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

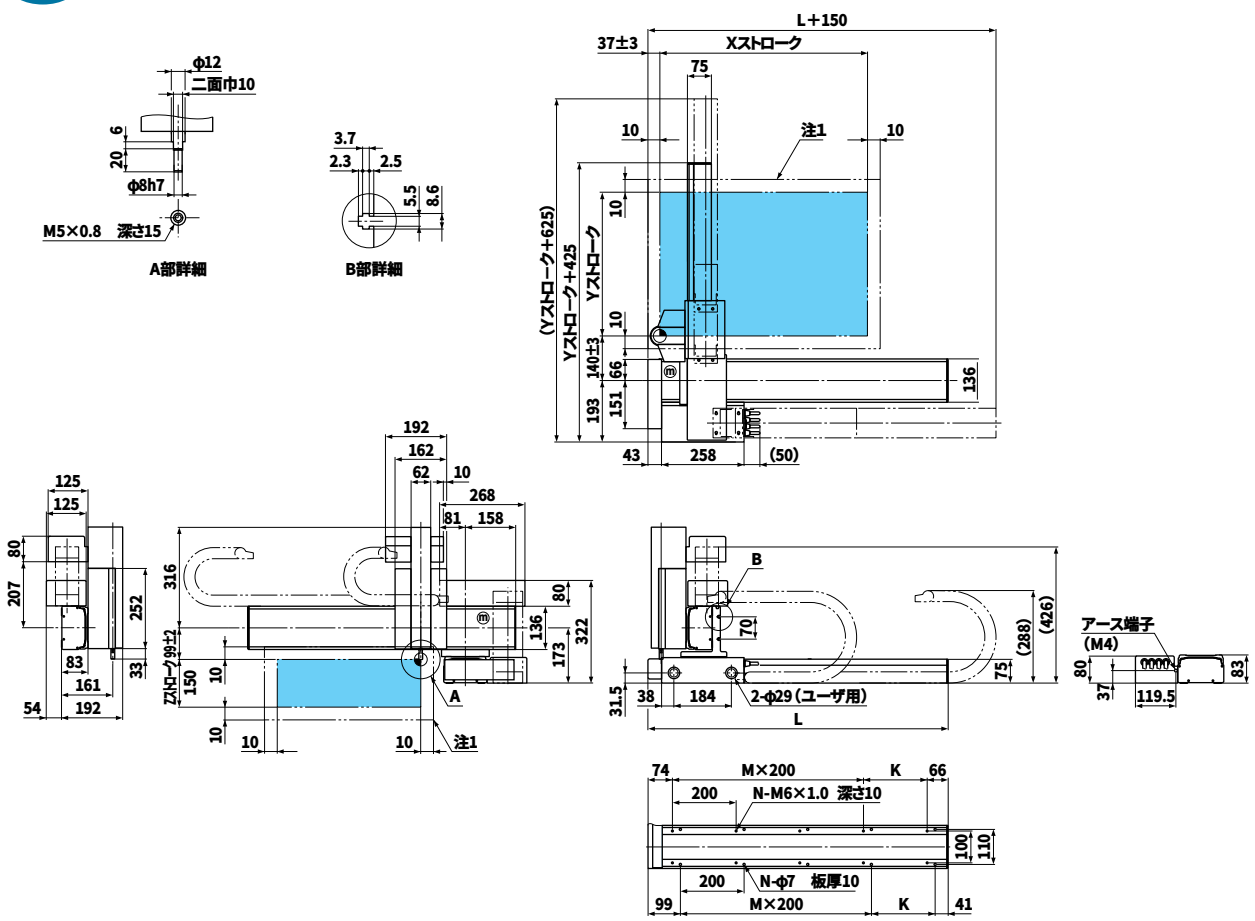
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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。

A2



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - A2 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

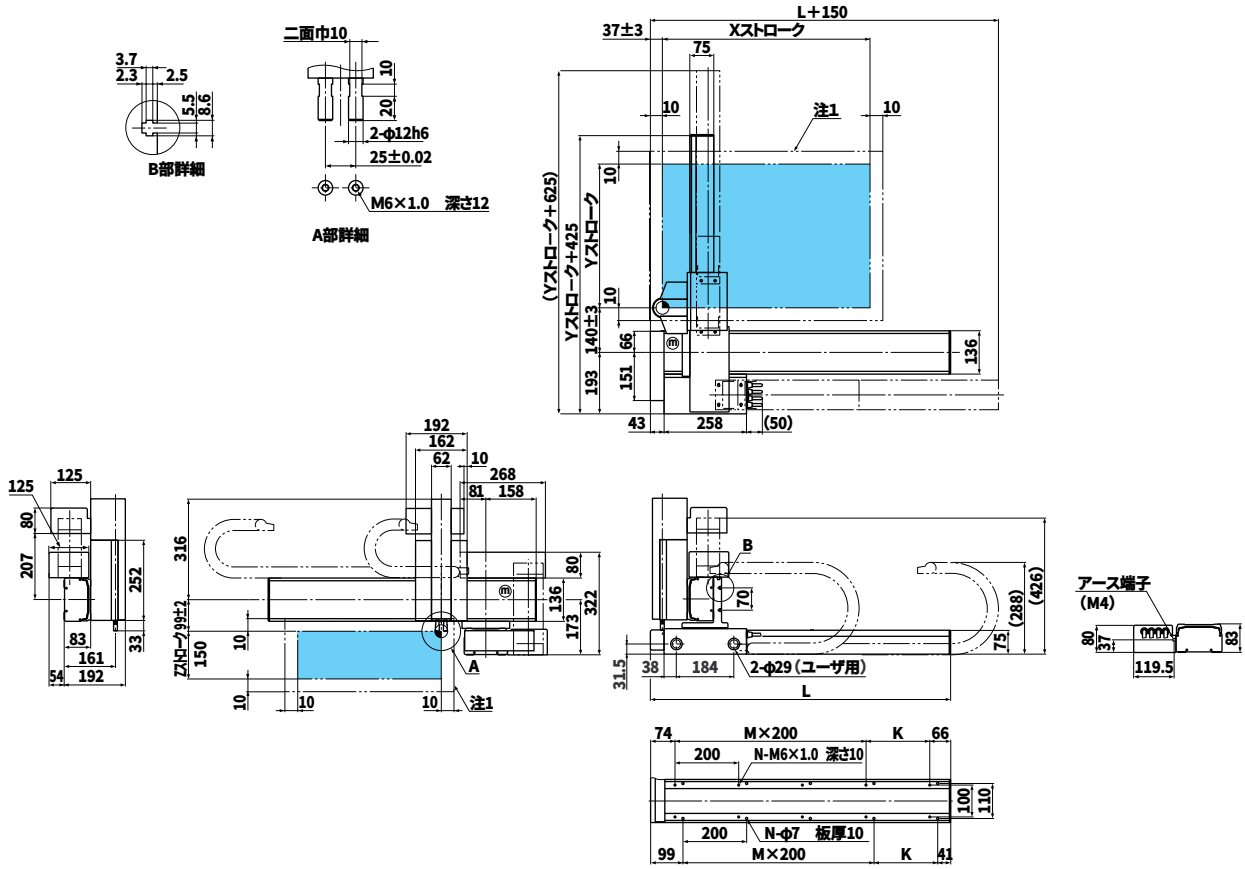
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

A2

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A2 - 105 - 55 - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

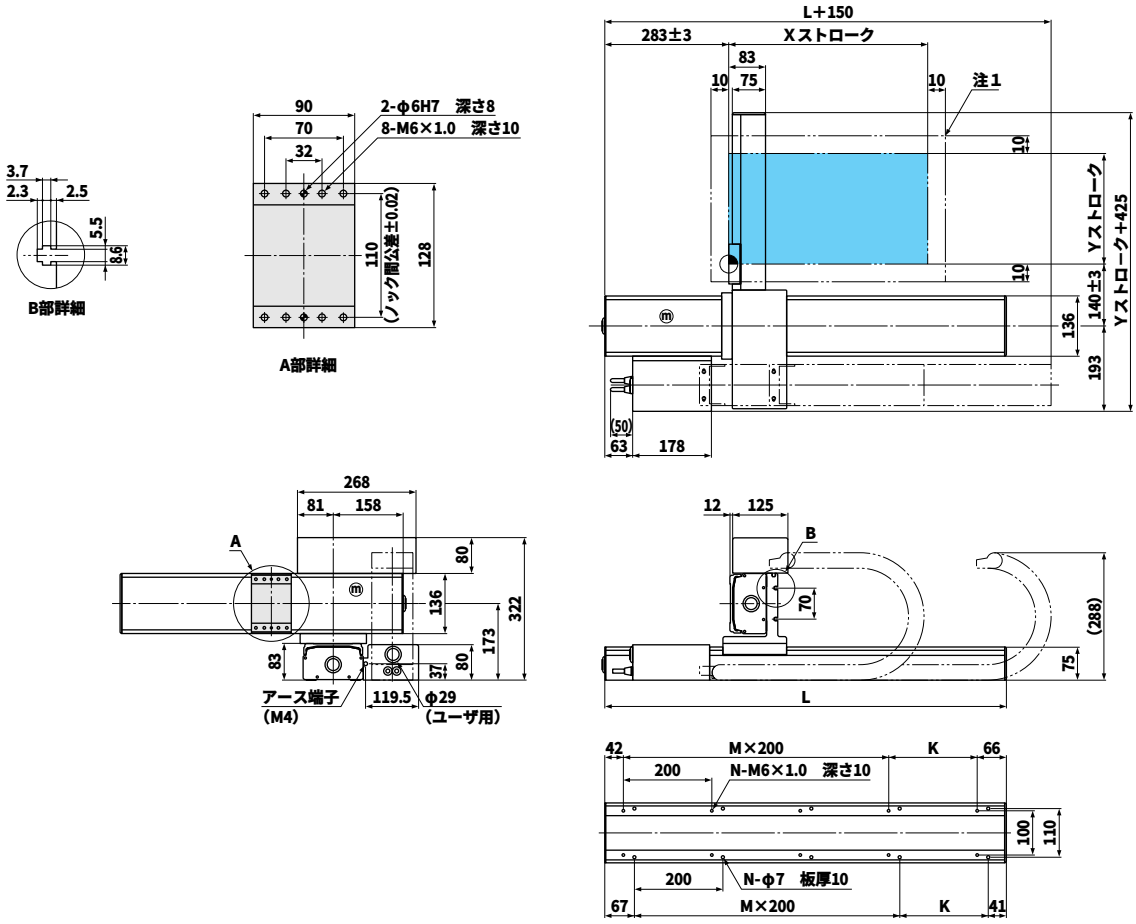
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

A2

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A2 - 105 - 55 - IO - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

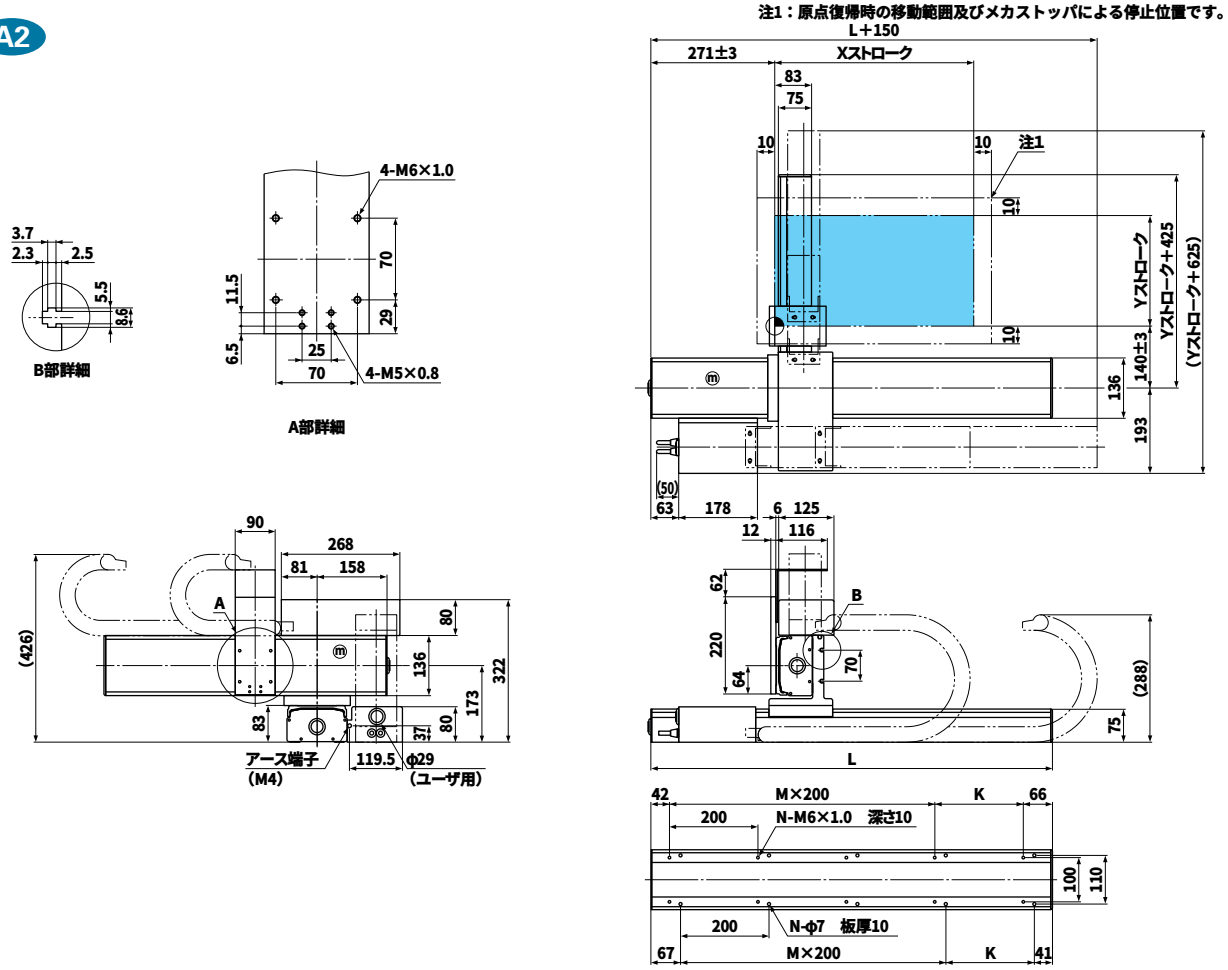
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

A2

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZAS

■ロボット型式

SXYt - C - A2 - 105 - 55 - ZAS - 150 - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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。

■Z軸基本仕様

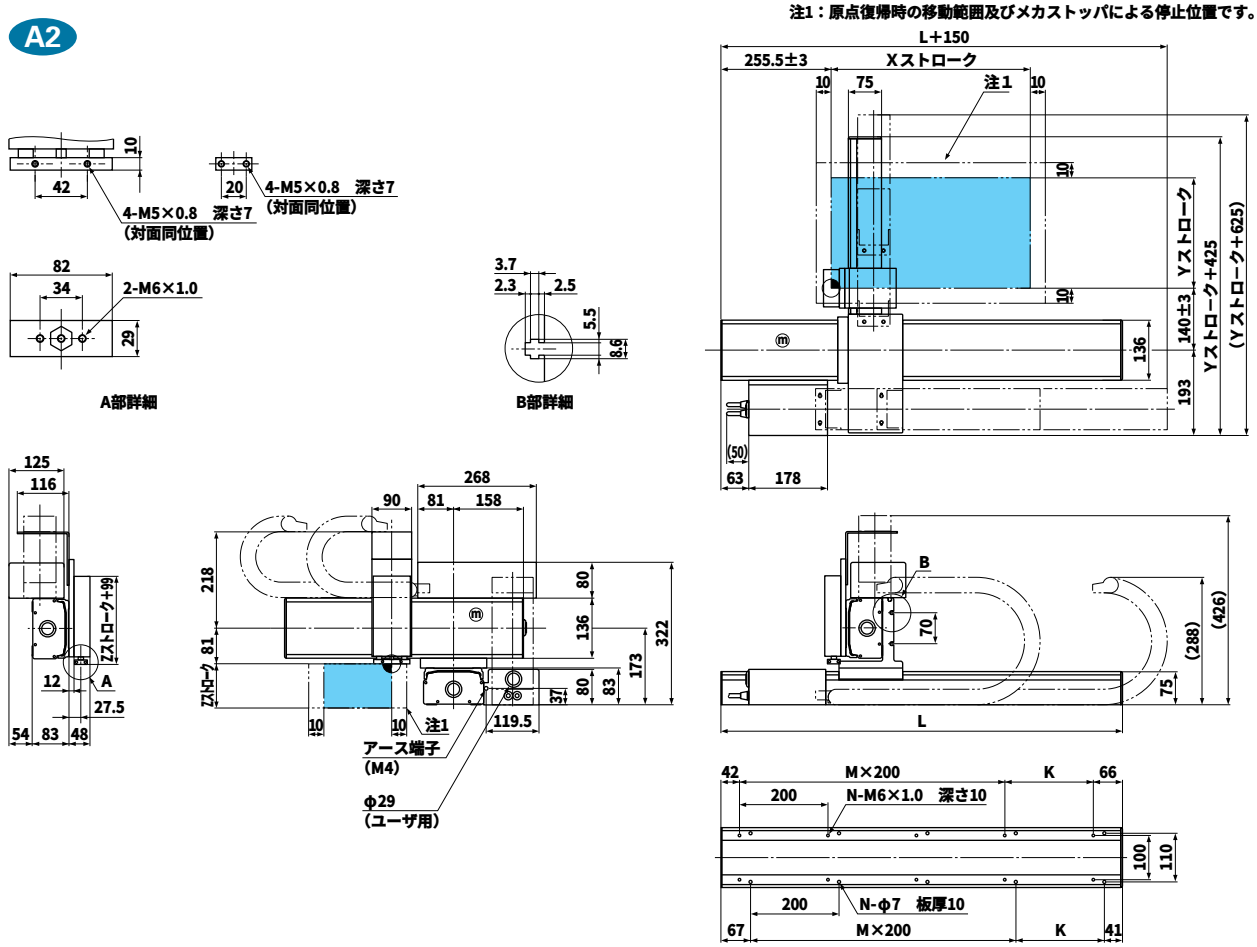
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	9kg
	450mm	8kg
	550mm	7kg

A2

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50、100、150									

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - A2 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

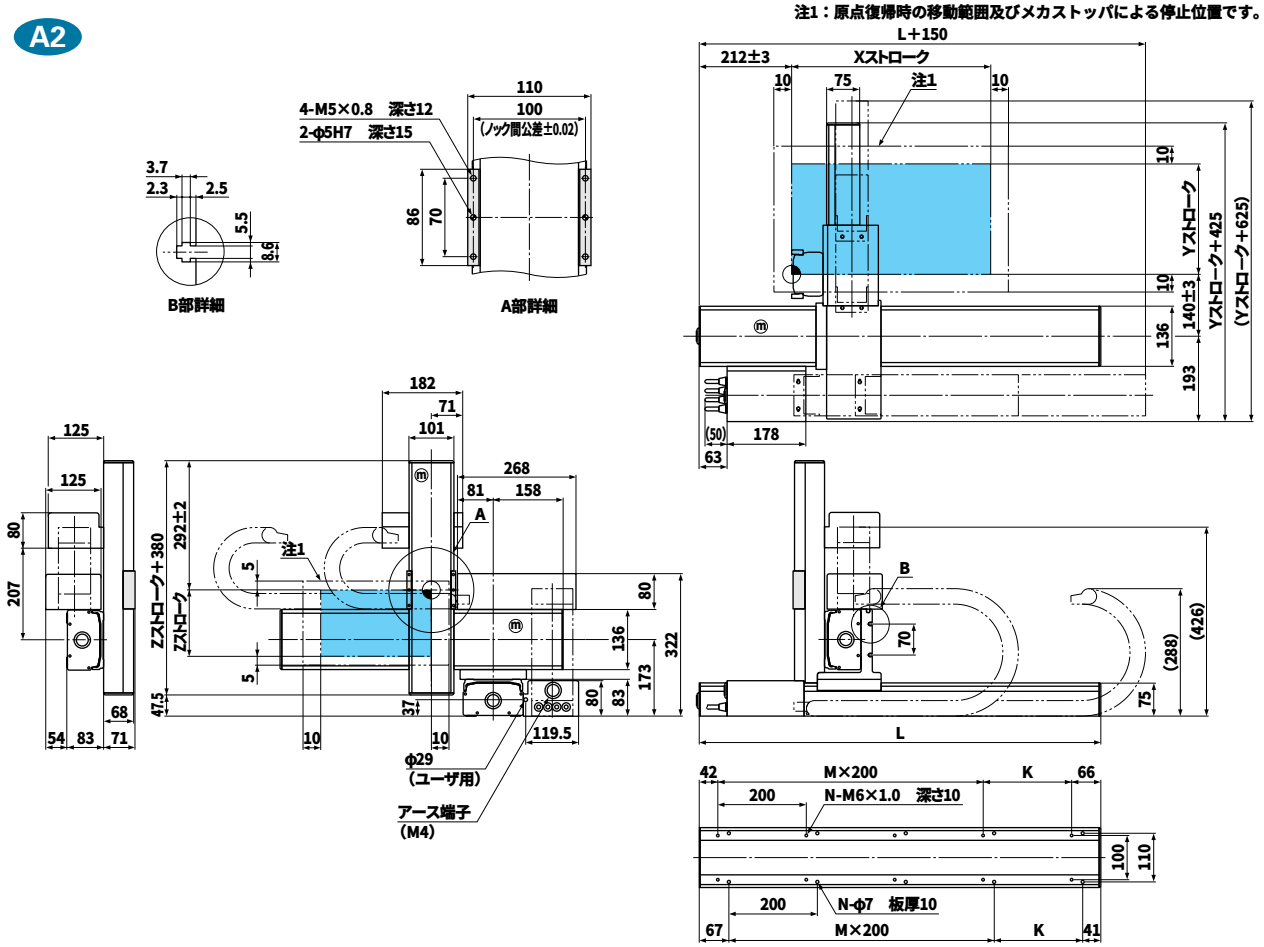
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

A2

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - A2 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH3、QRCH-3	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

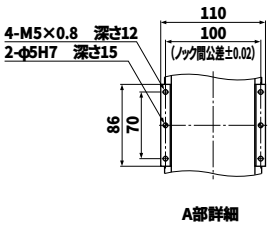
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

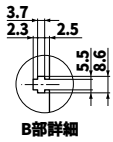
■可搬質量表

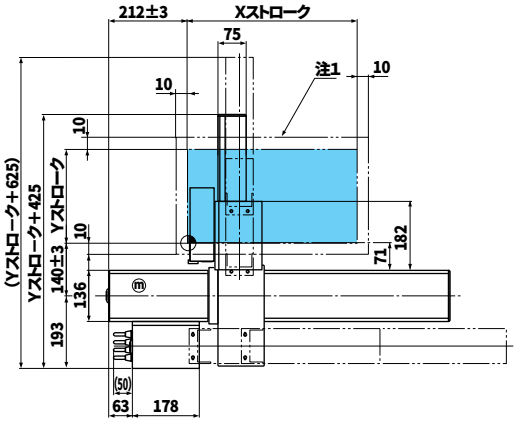
		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

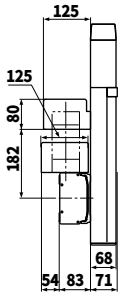
A2

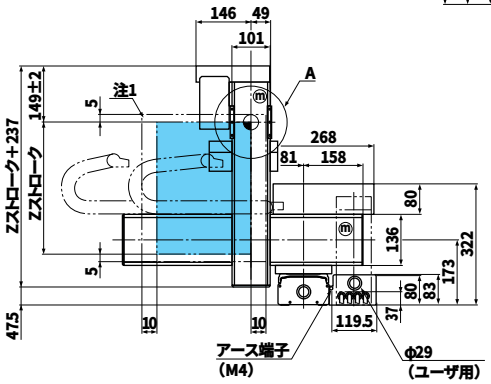
注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

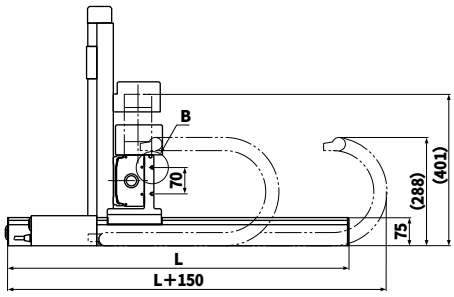


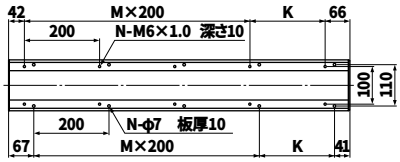












Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150	250	350							

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - A2 - 105 - 55 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

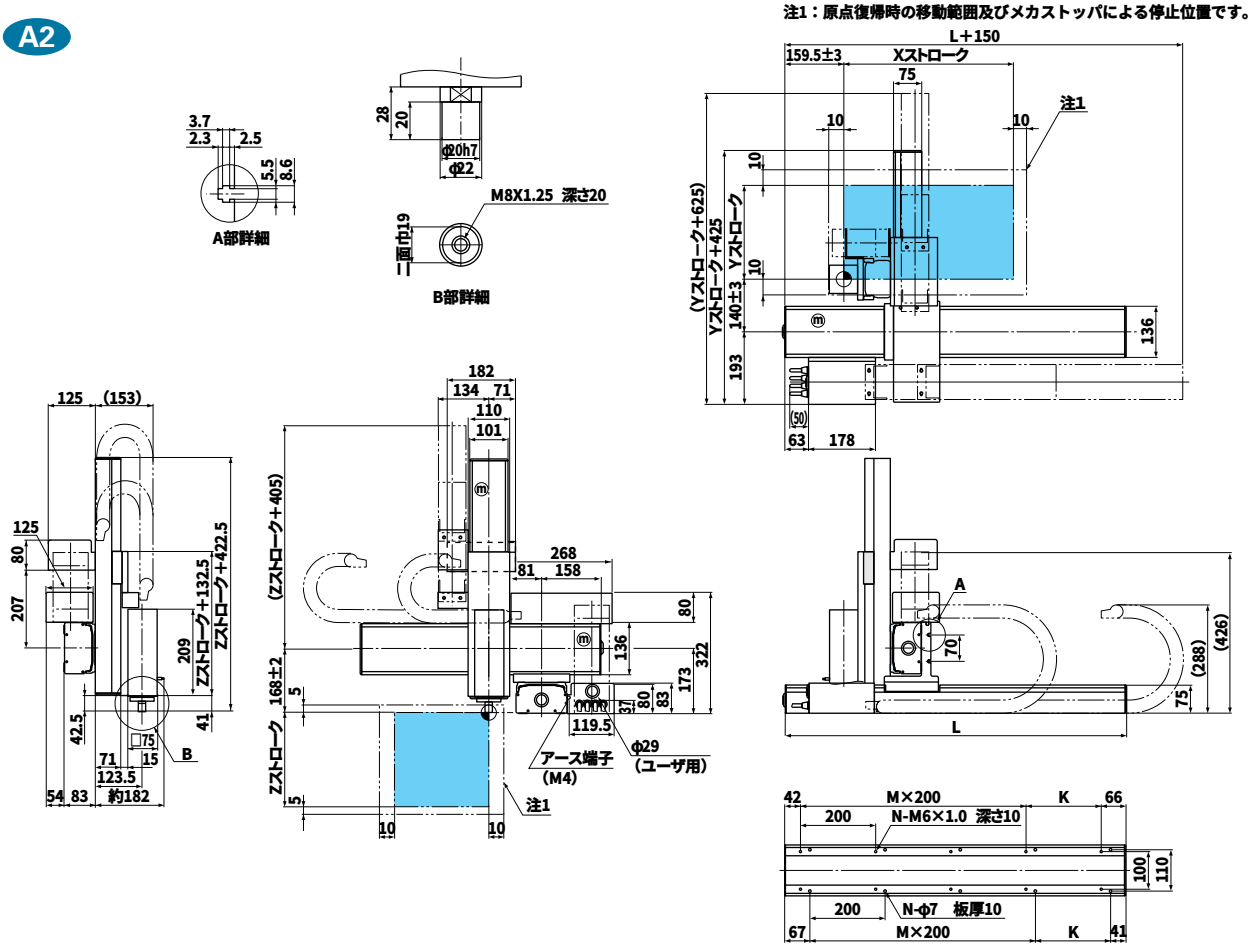
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	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		

A2

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - A2 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

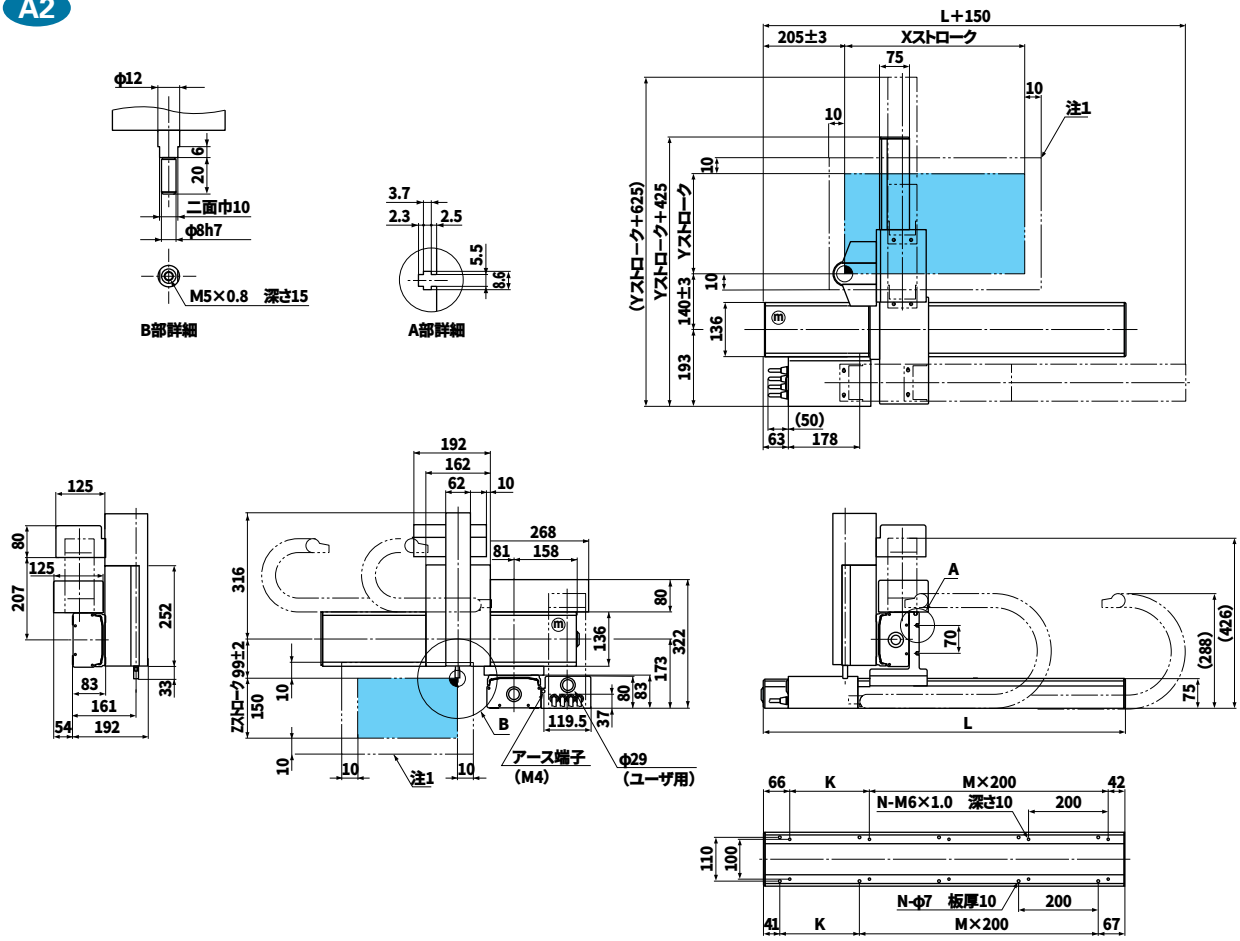
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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。

A2



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - A2 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

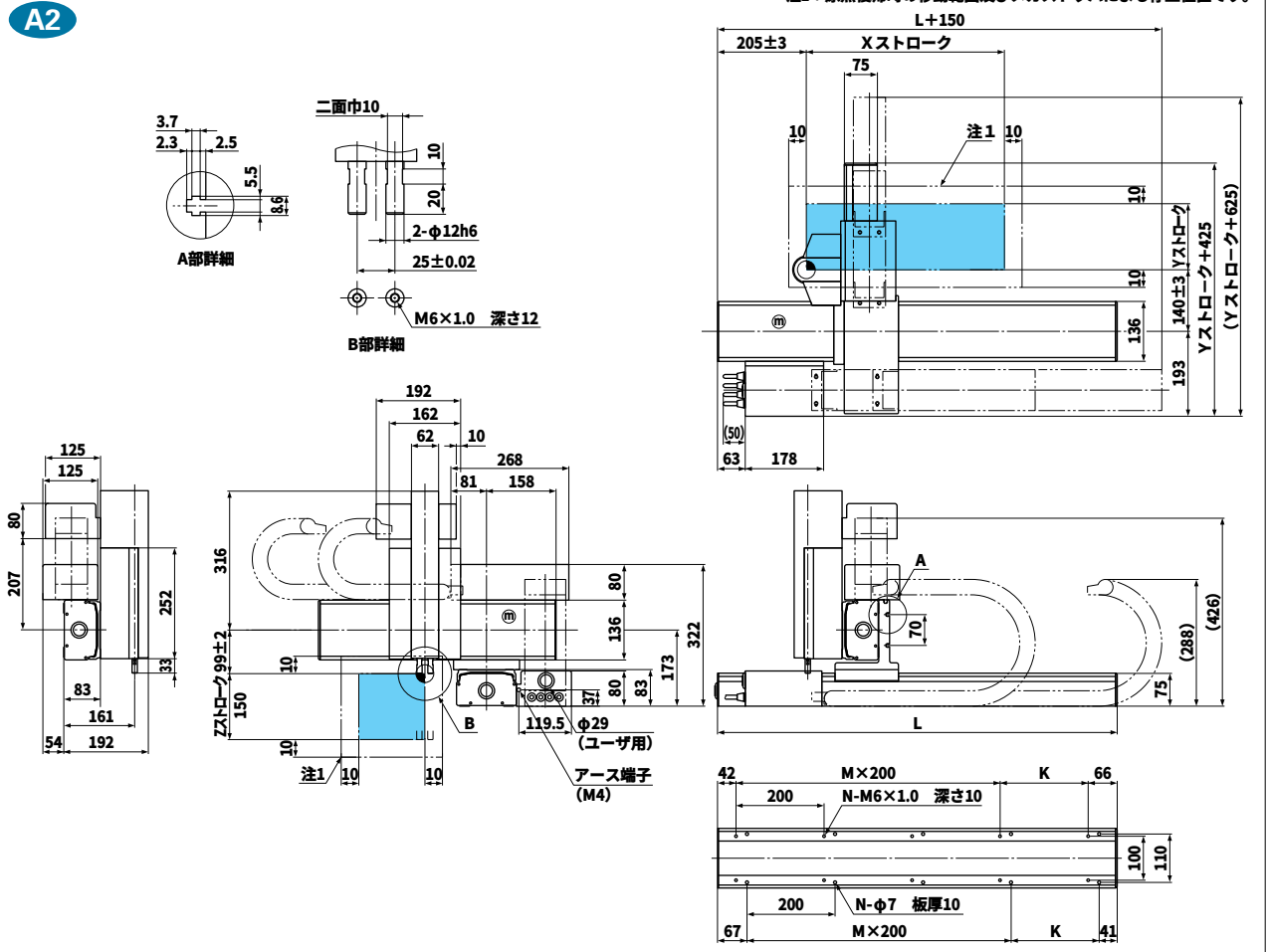
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

A2

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A3 -105B- 55 - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

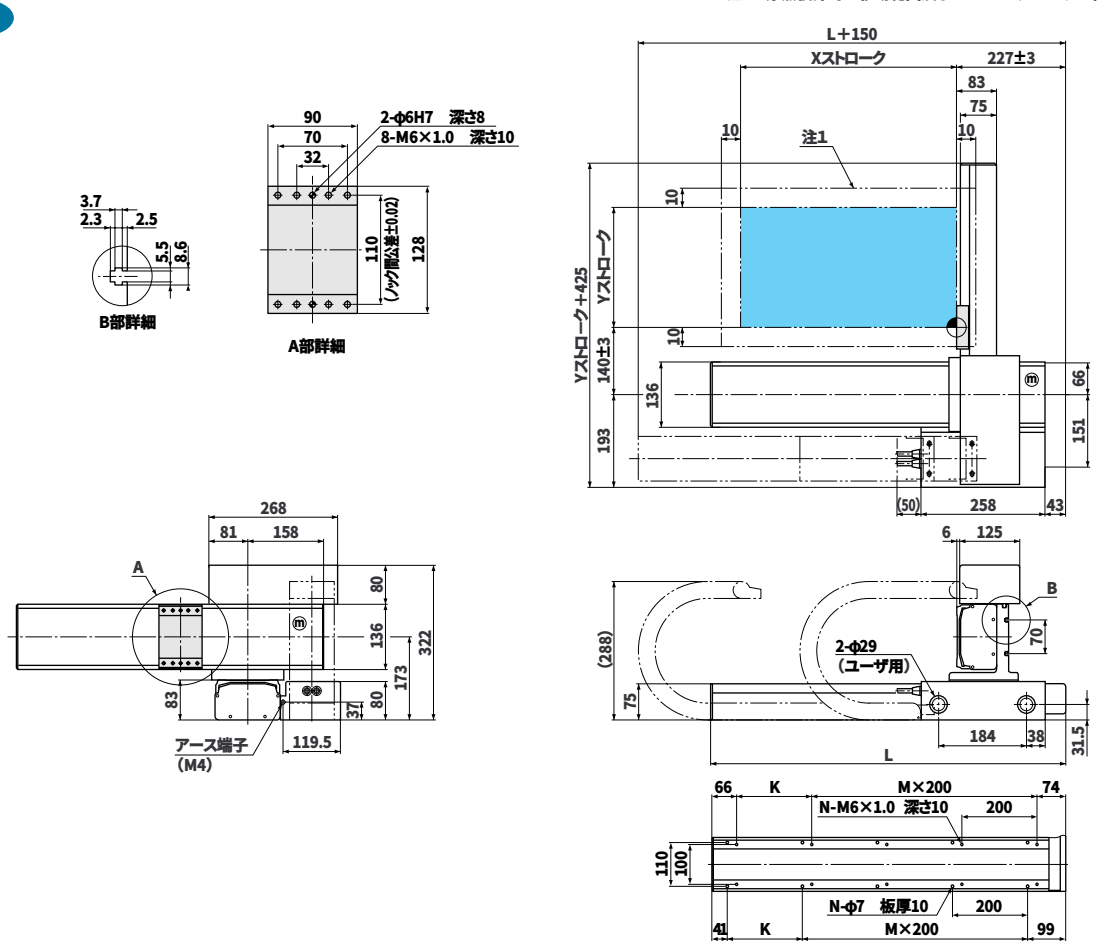
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A3 -105B- 55 - IO - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

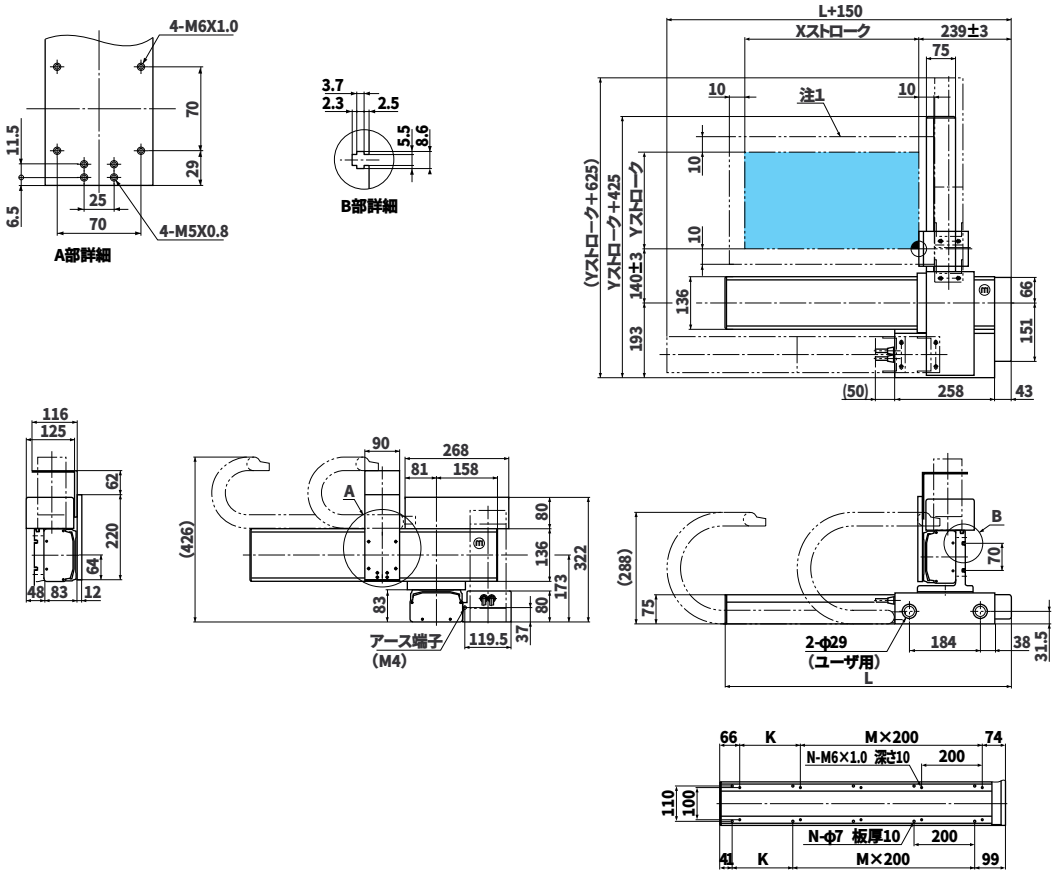
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZAS

■ロボット型式

SXYt - C - A3 -105B- 55 - ZAS - 150 - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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。

■Z軸基本仕様

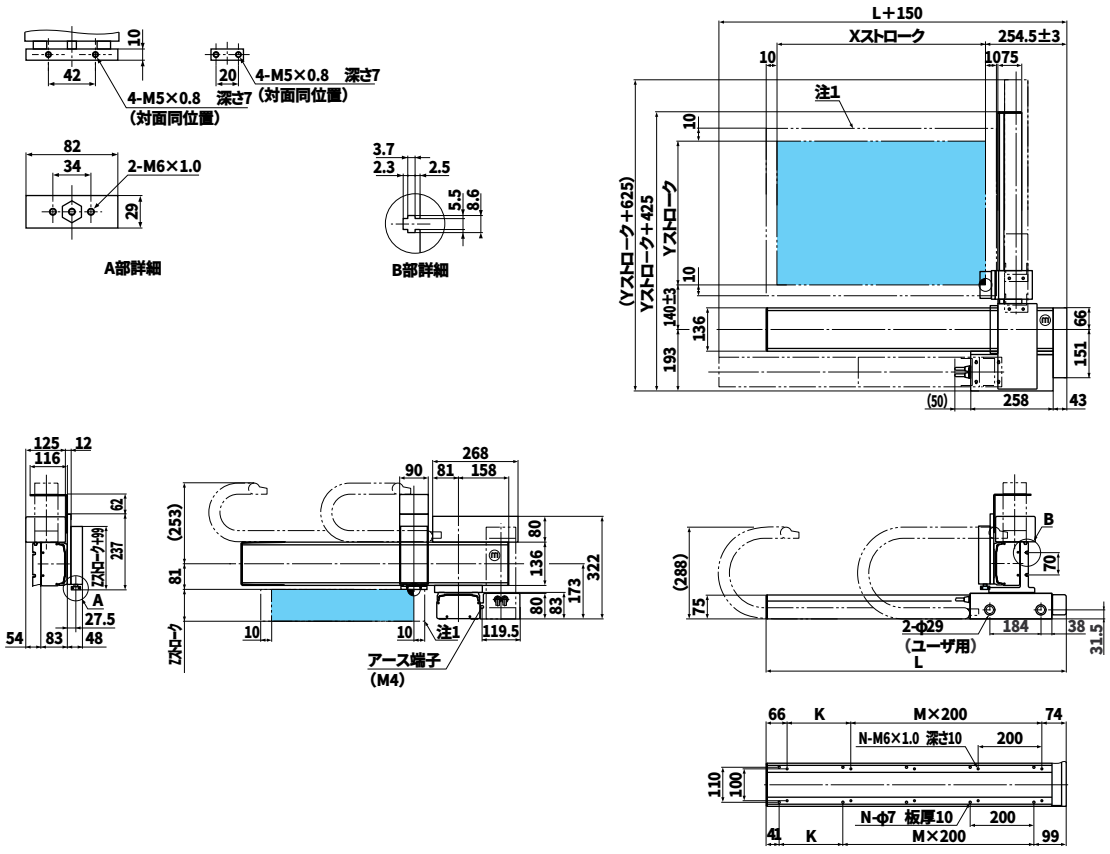
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	9kg
	450mm	8kg
	550mm	7kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50、100、150									

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - A3 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

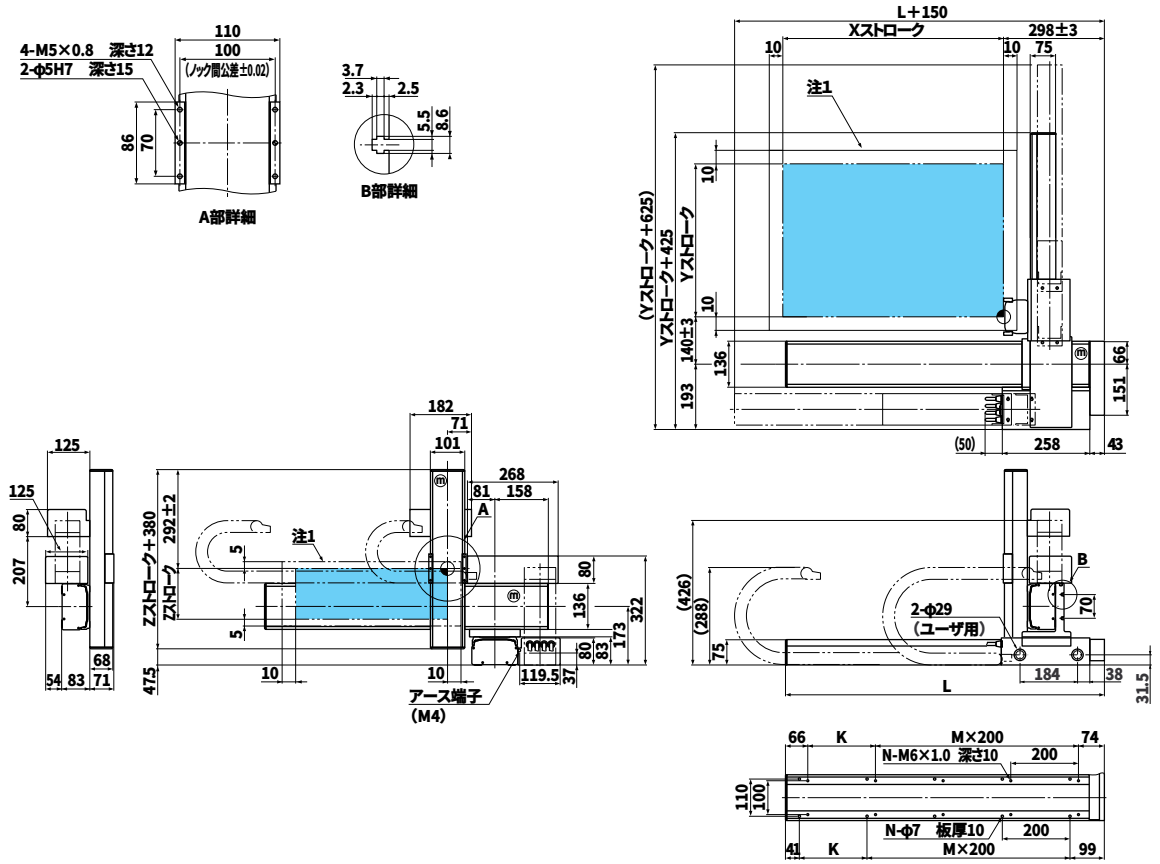
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - A3 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH3、QRCH-3	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

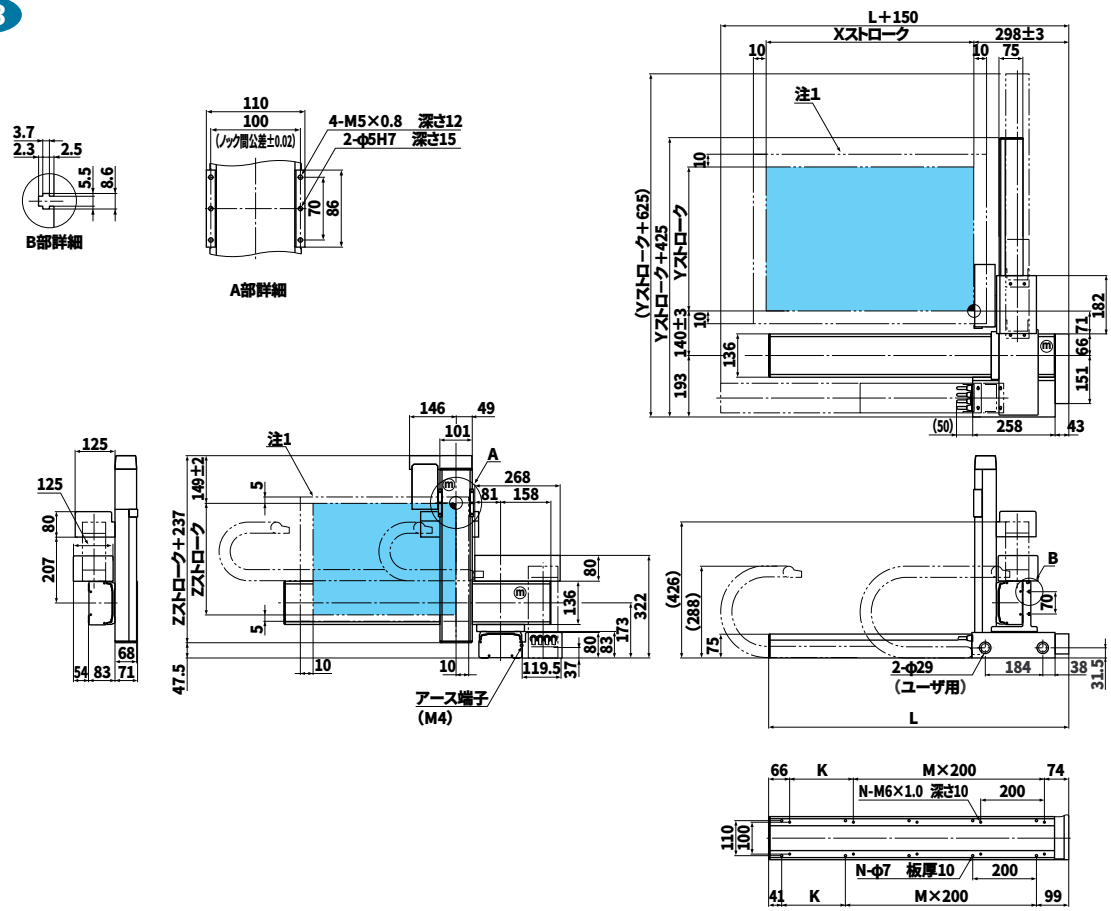
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - A3 -105B- 55 - ZRF -350- 3L -QRCH- 4 -200- IC - FD

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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

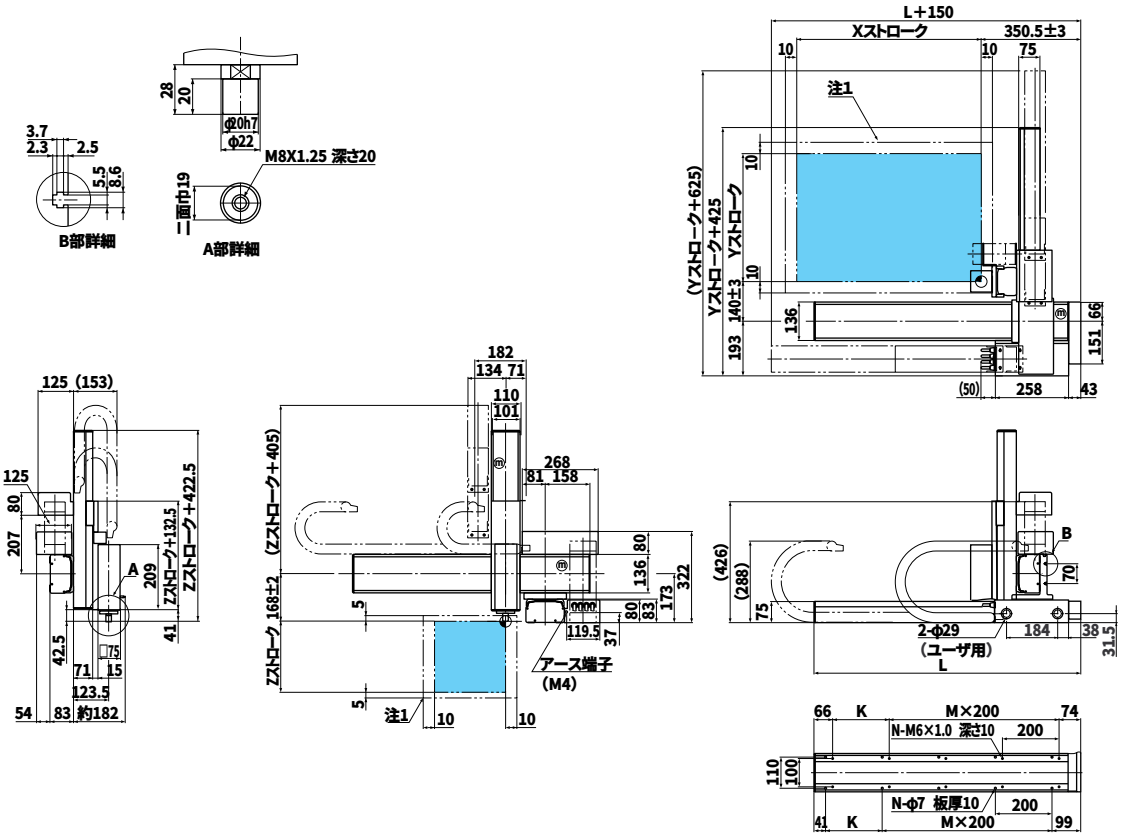
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - A3 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

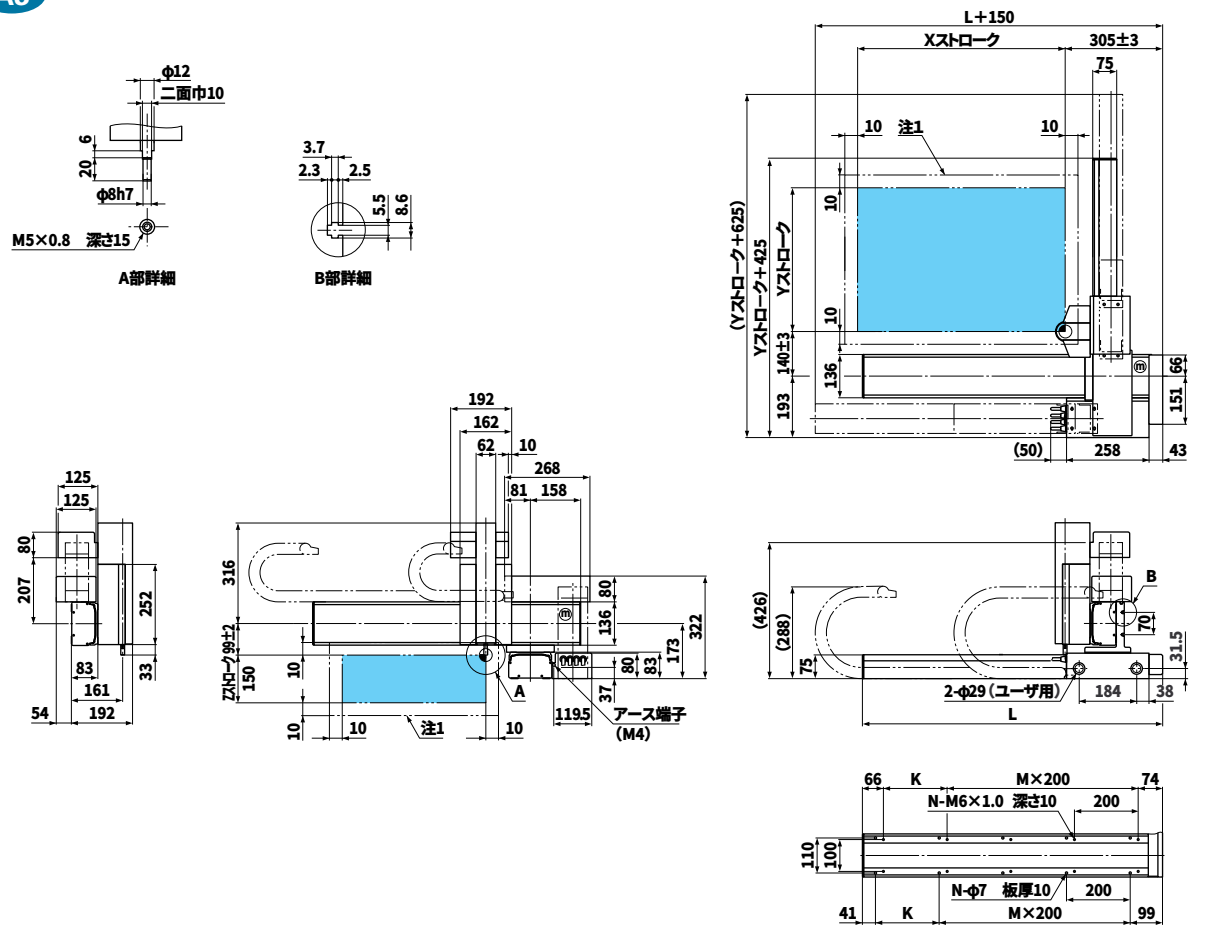
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - A3 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

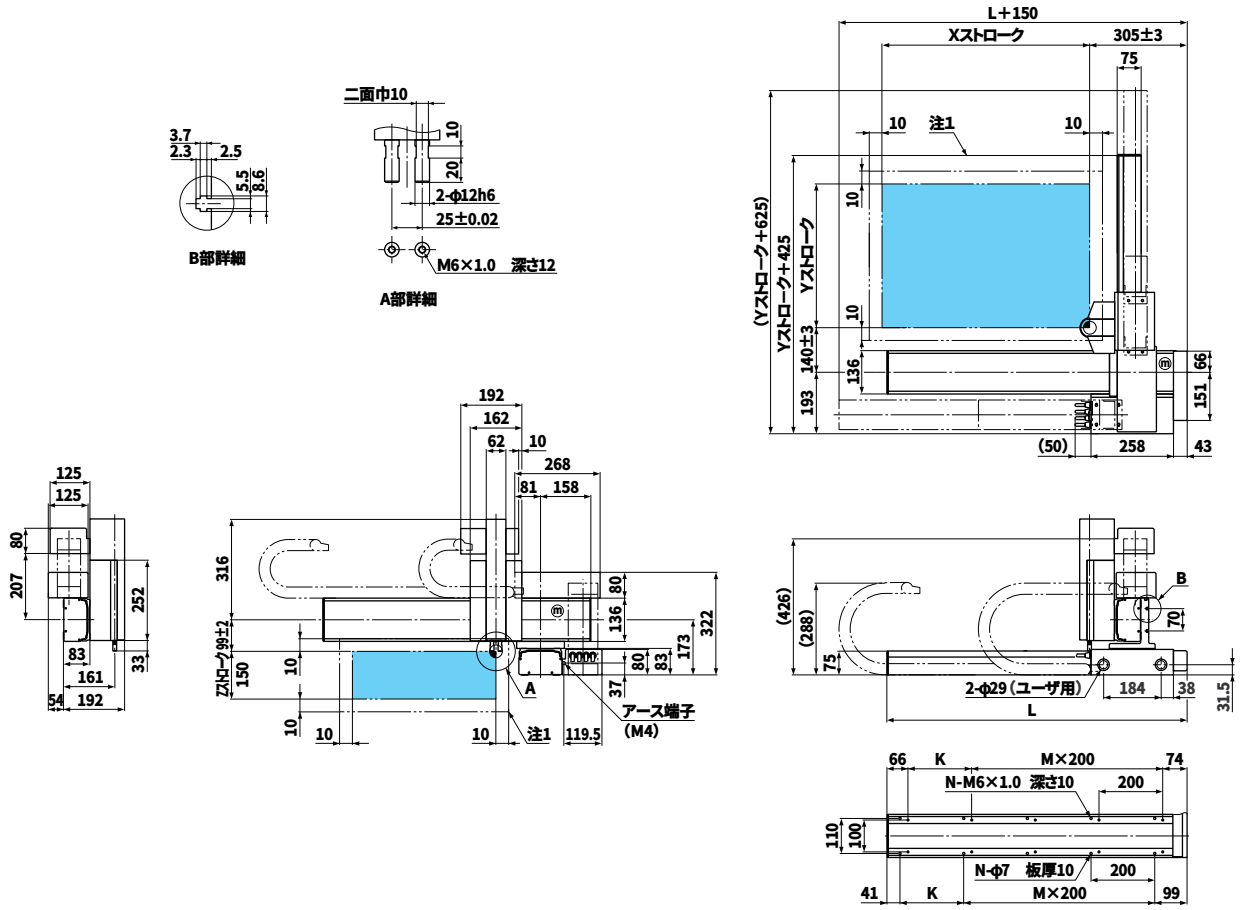
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A3 - 105 - 55 - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

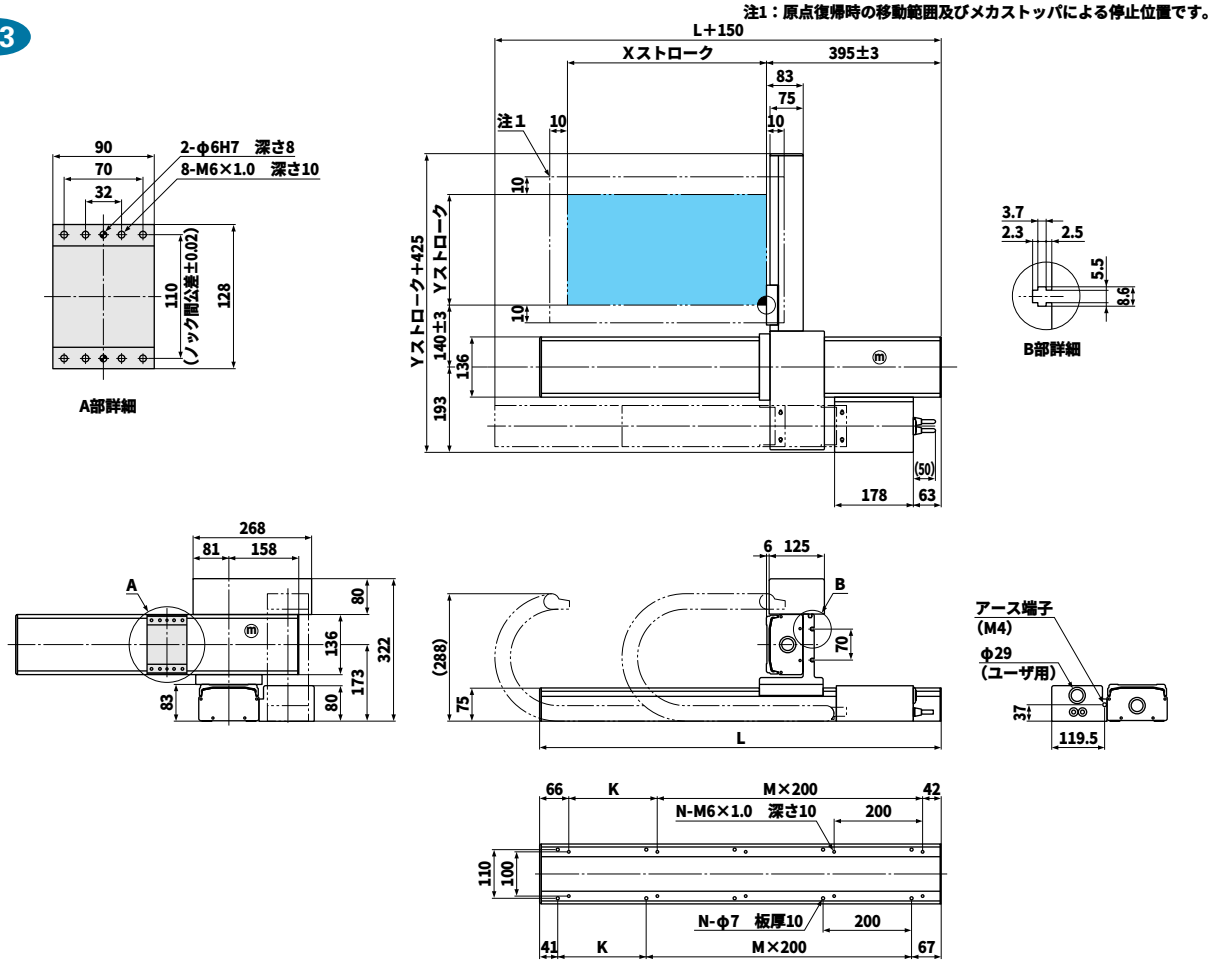
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-IO

■ロボット型式

SXYt - C - A3 - 105 - 55 - IO - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

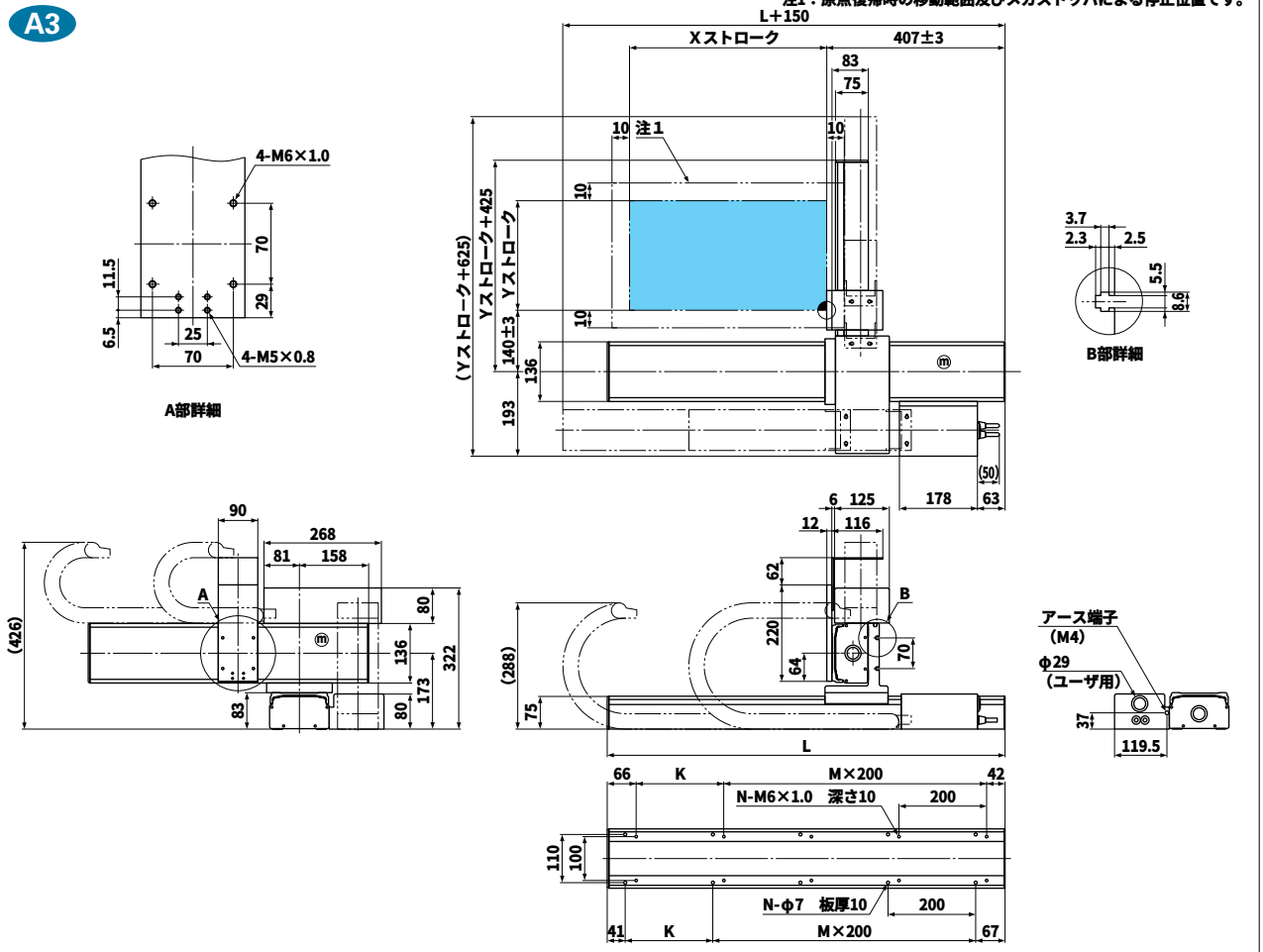
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZAS

■ロボット型式

SXYt - C - A3 - 105 - 55 - ZAS - 150 - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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。

■Z軸基本仕様

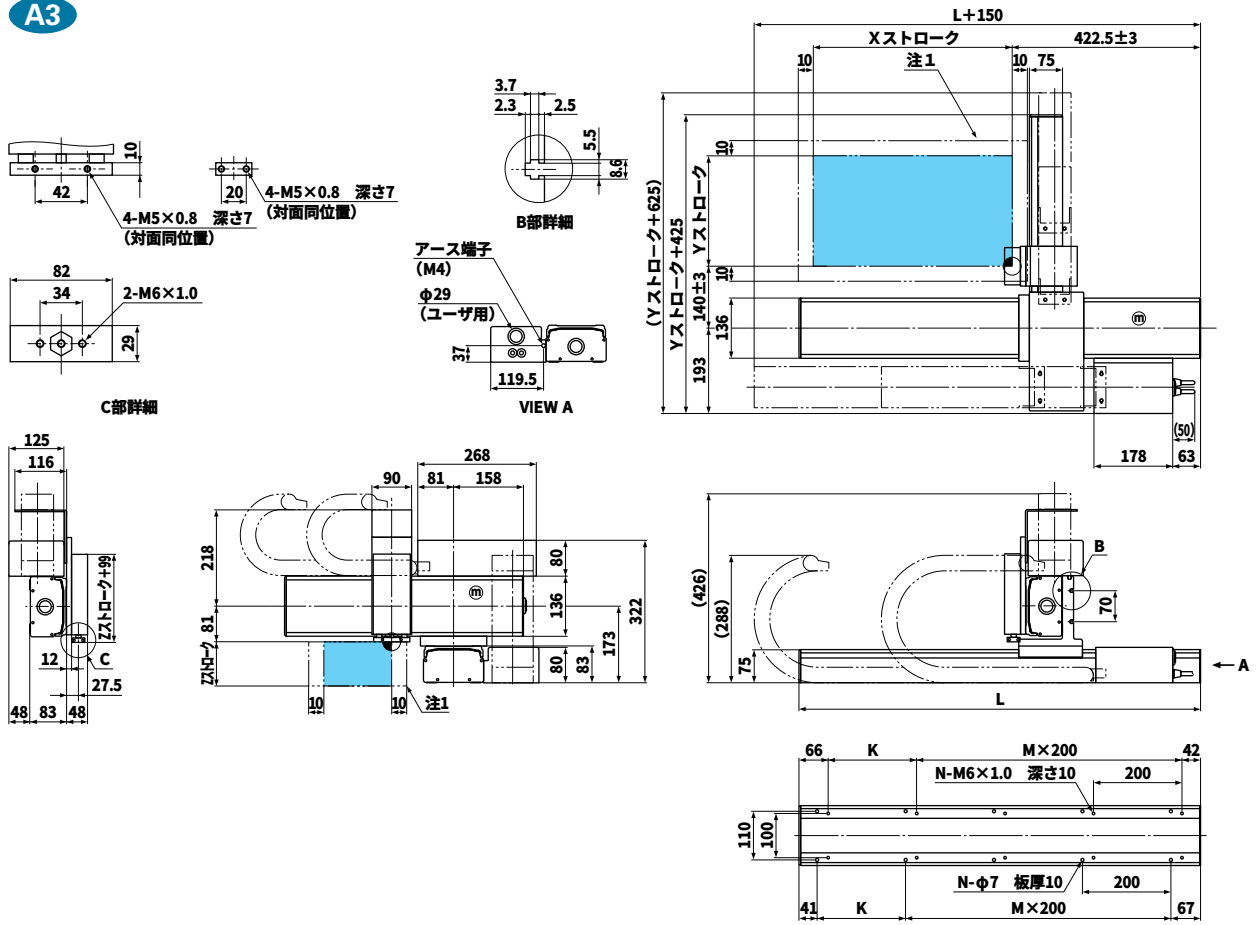
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	9kg
	450mm	8kg
	550mm	7kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50、100、150									

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - A3 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

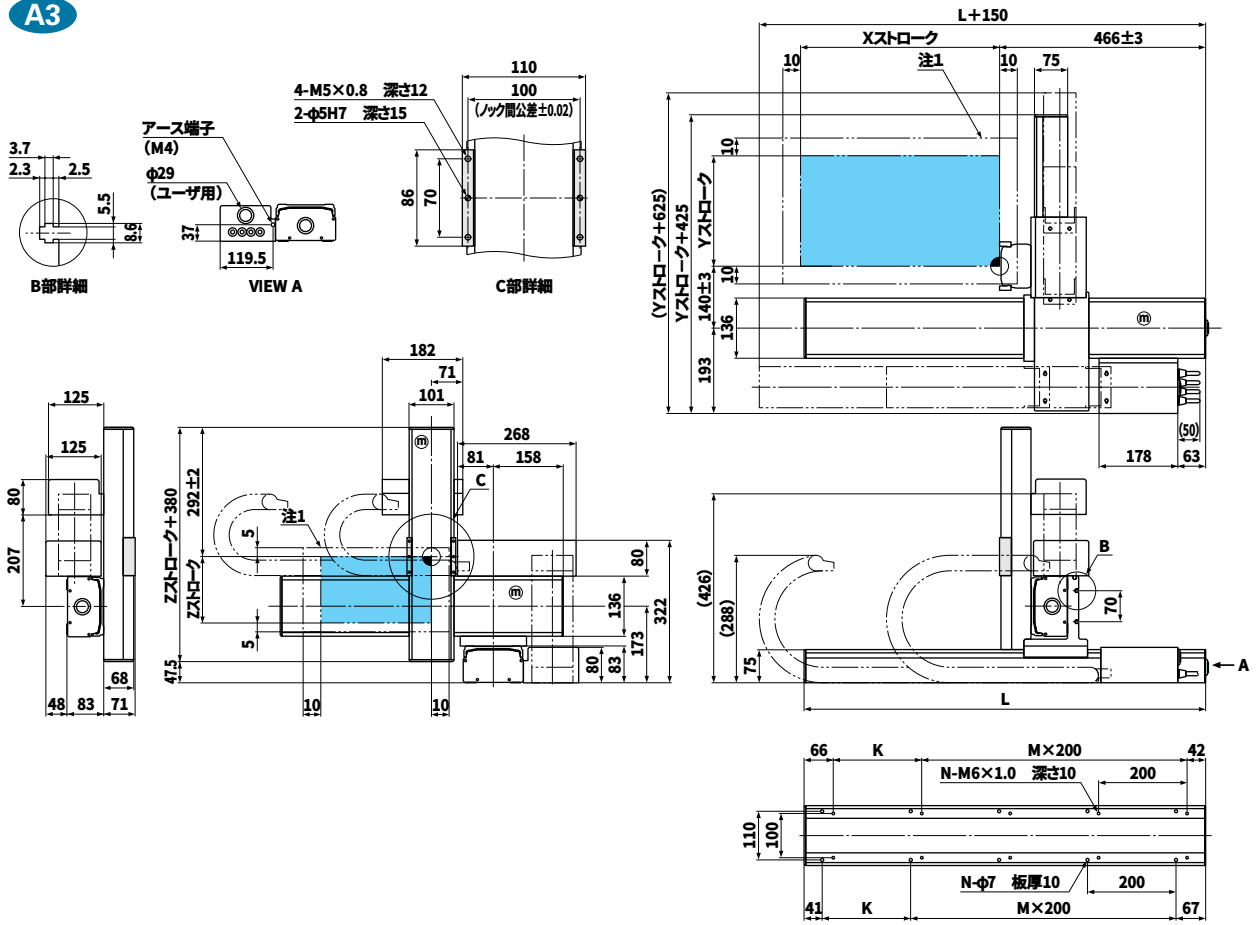
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - A3 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH3、QRCH-3	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

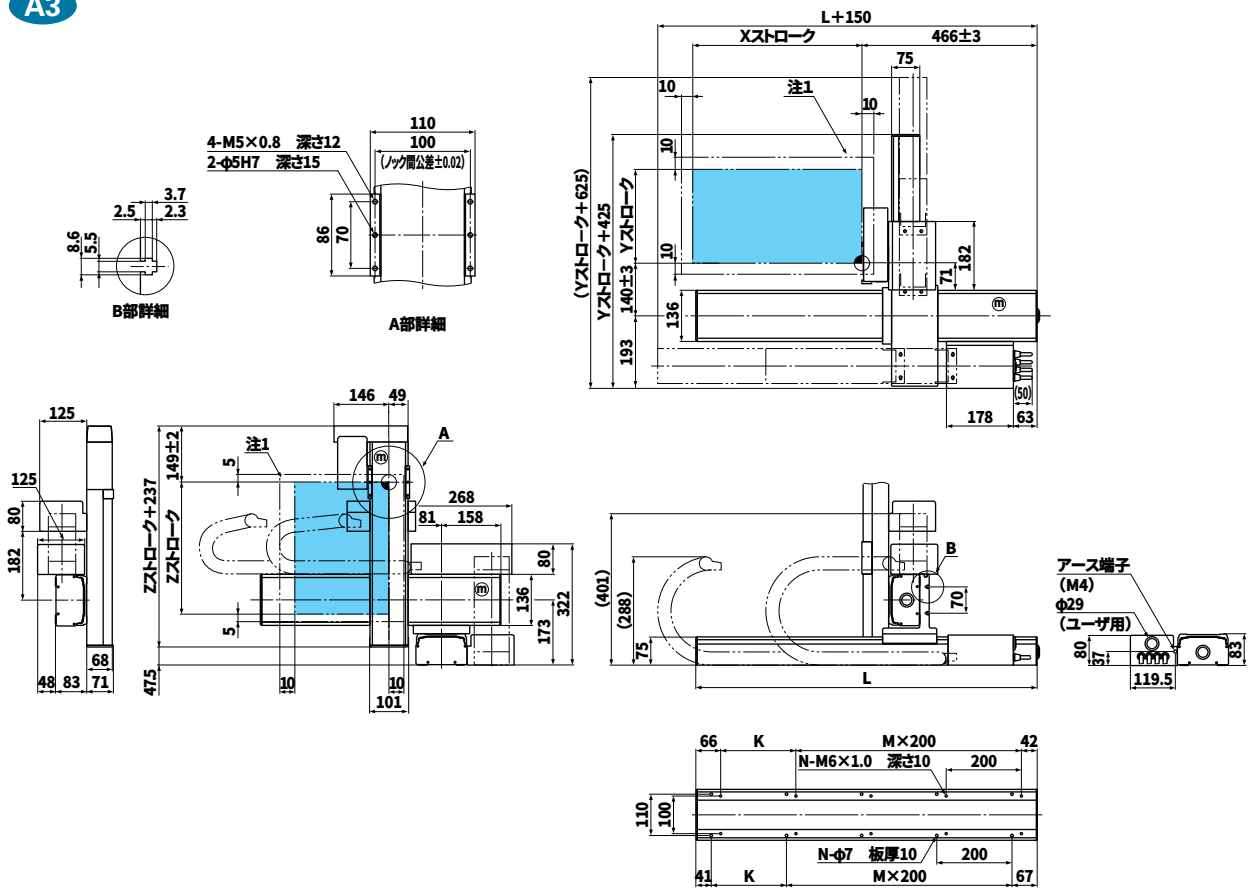
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150	250	350							

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - A3 - 105 - 55 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

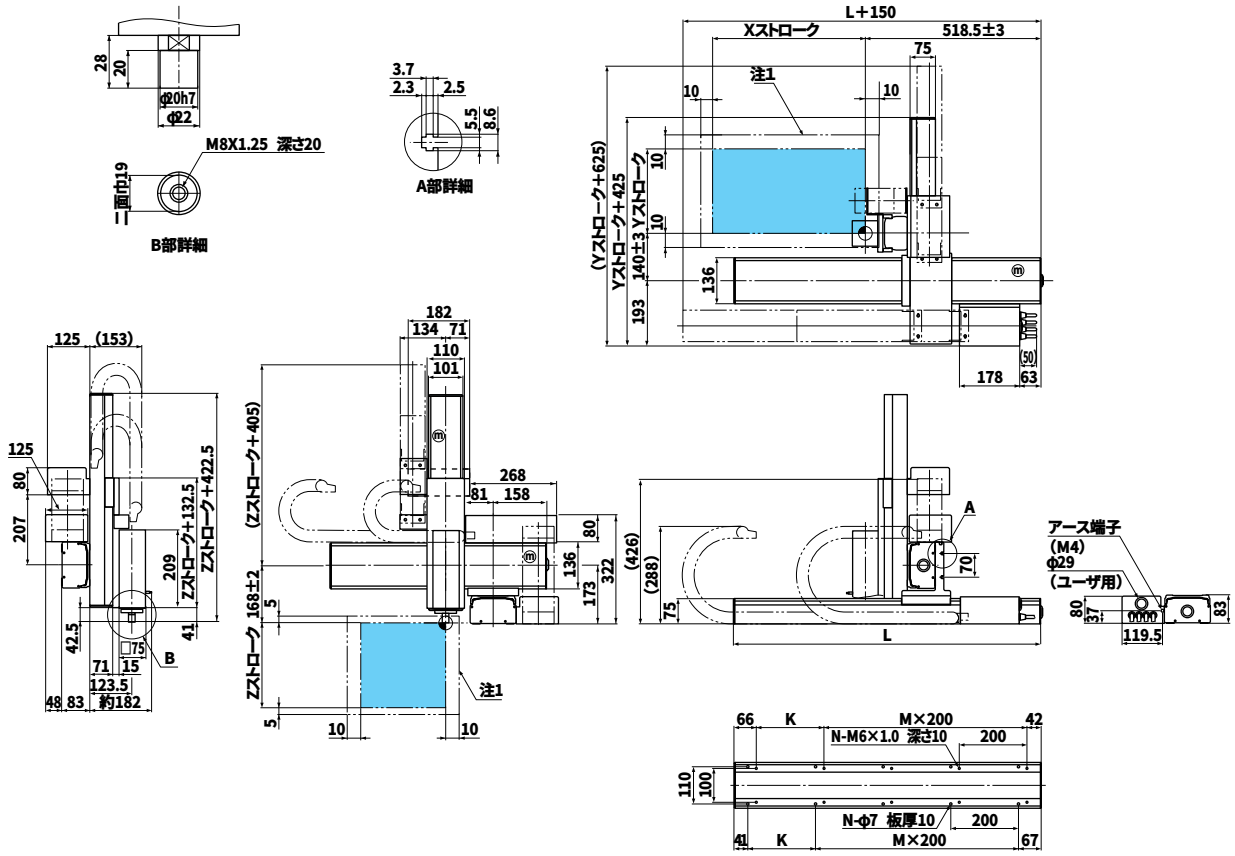
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	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。

A3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - A3 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

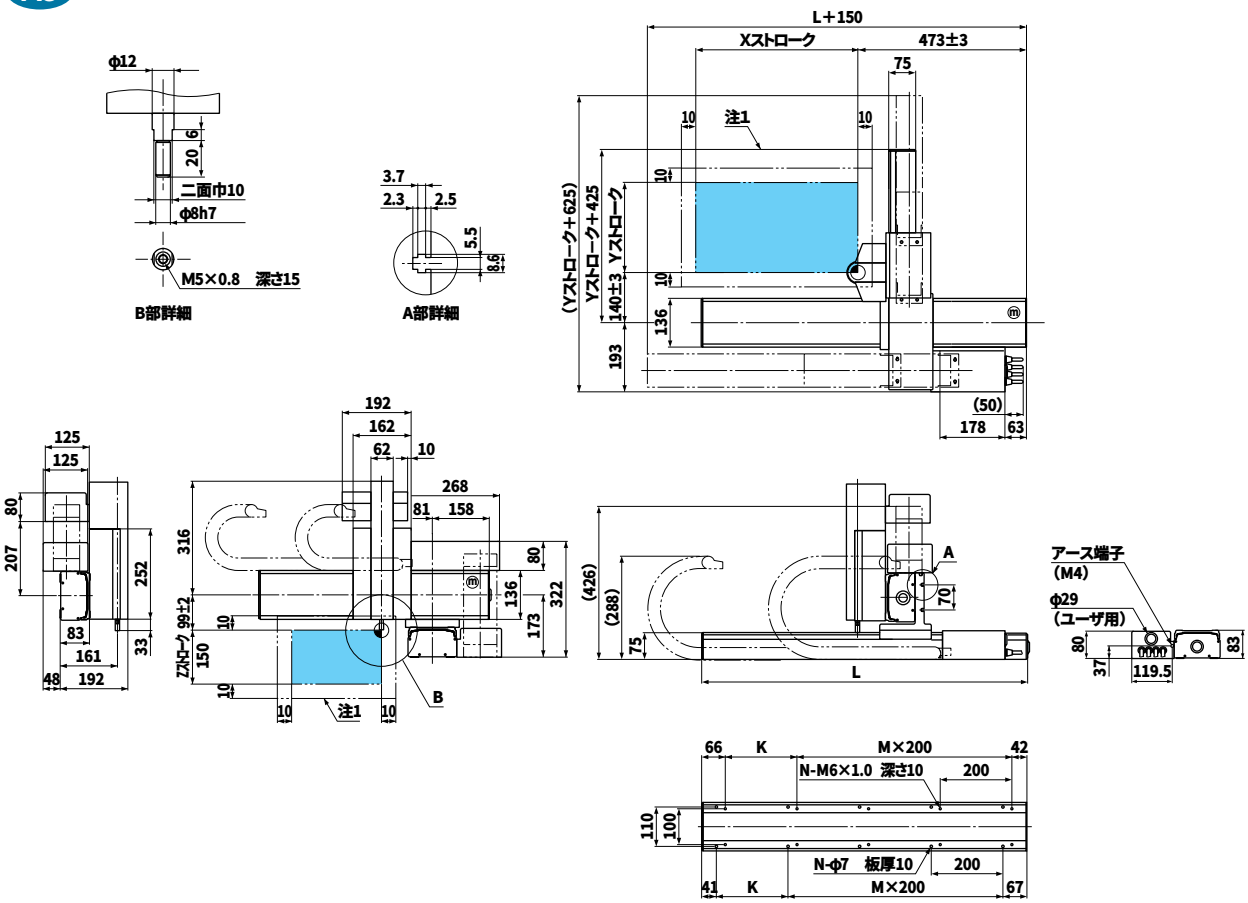
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - A3 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

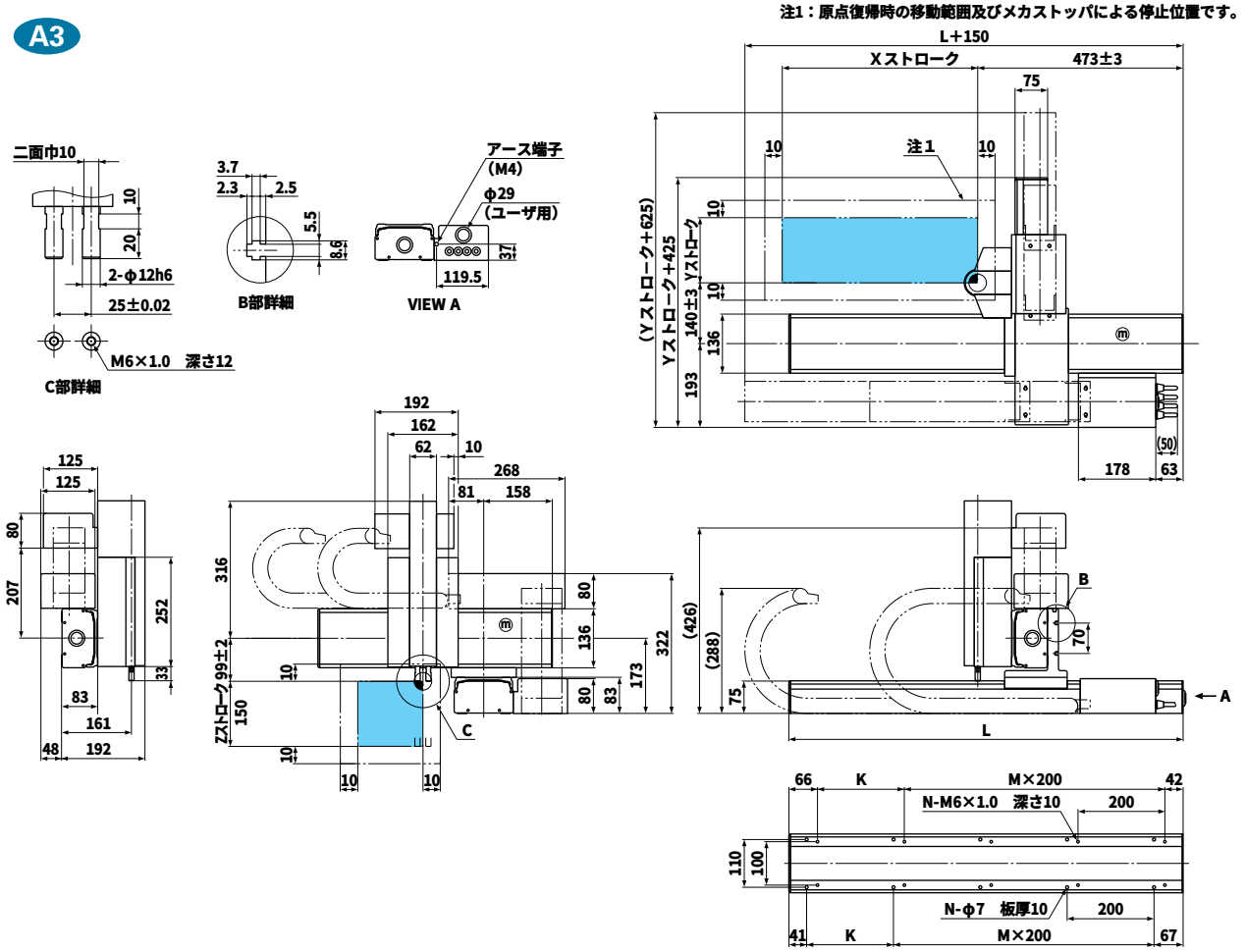
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A4 -105B- 55 - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

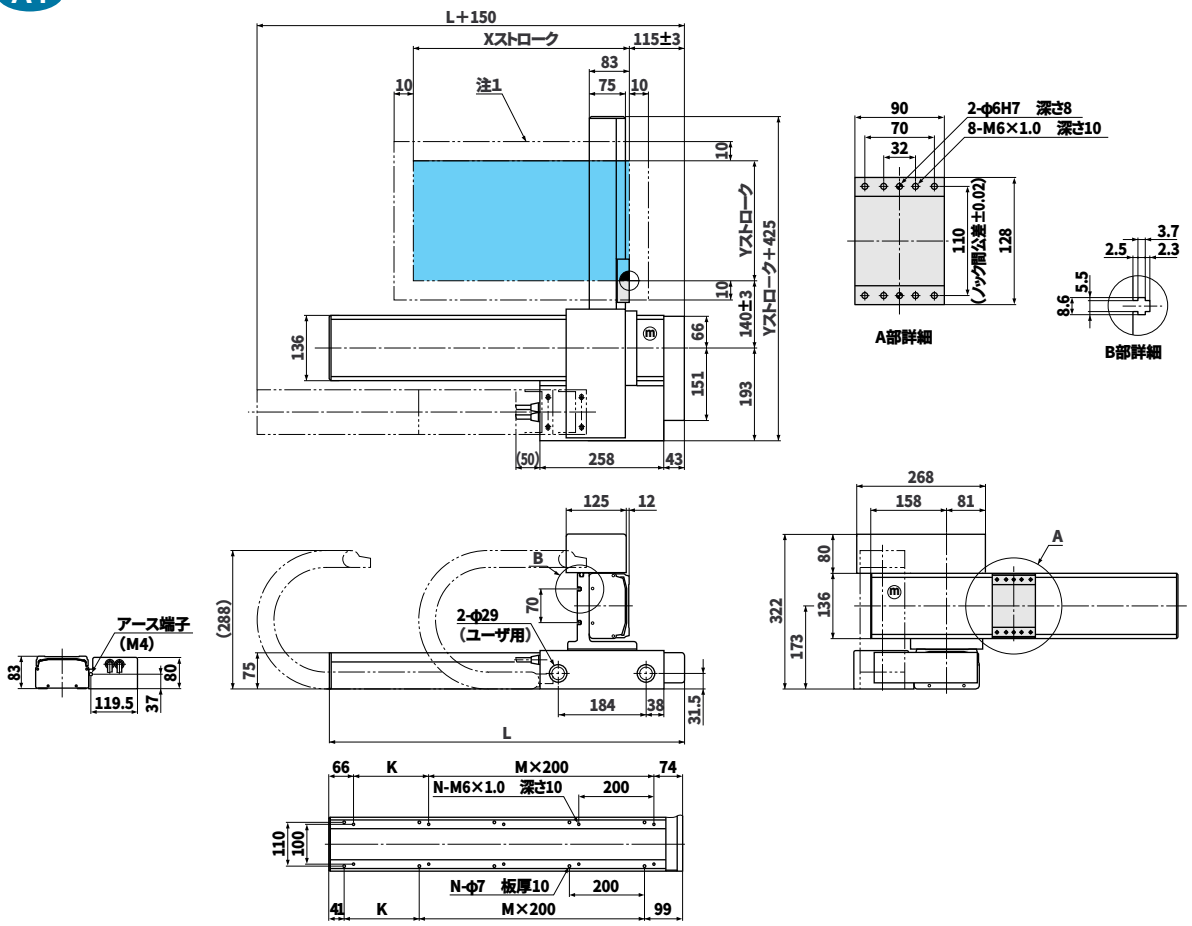
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

A4

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A4 -105B- 55 - IO - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

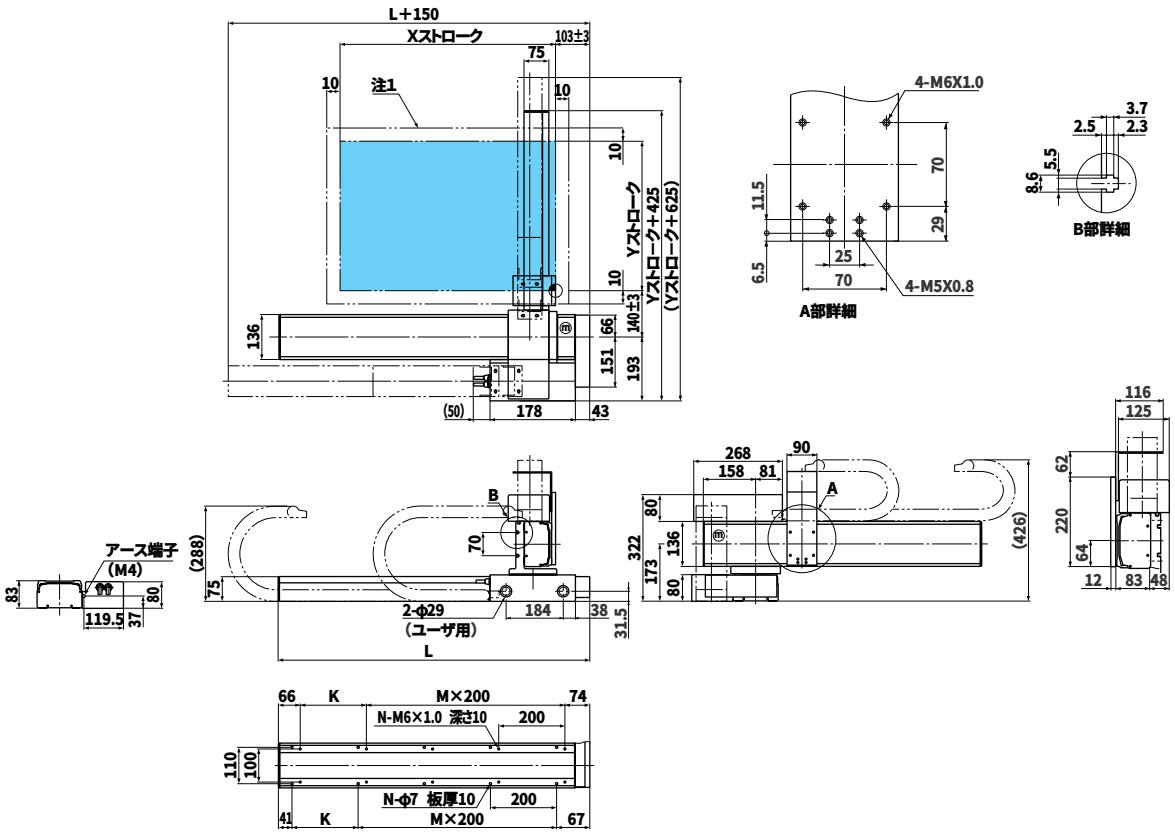
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

A4

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZAS

■ロボット型式

SXYt - C - A4 -105B- 55 - ZAS - 150 - 3L -DRCH-1505-200

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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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。

■Z軸基本仕様

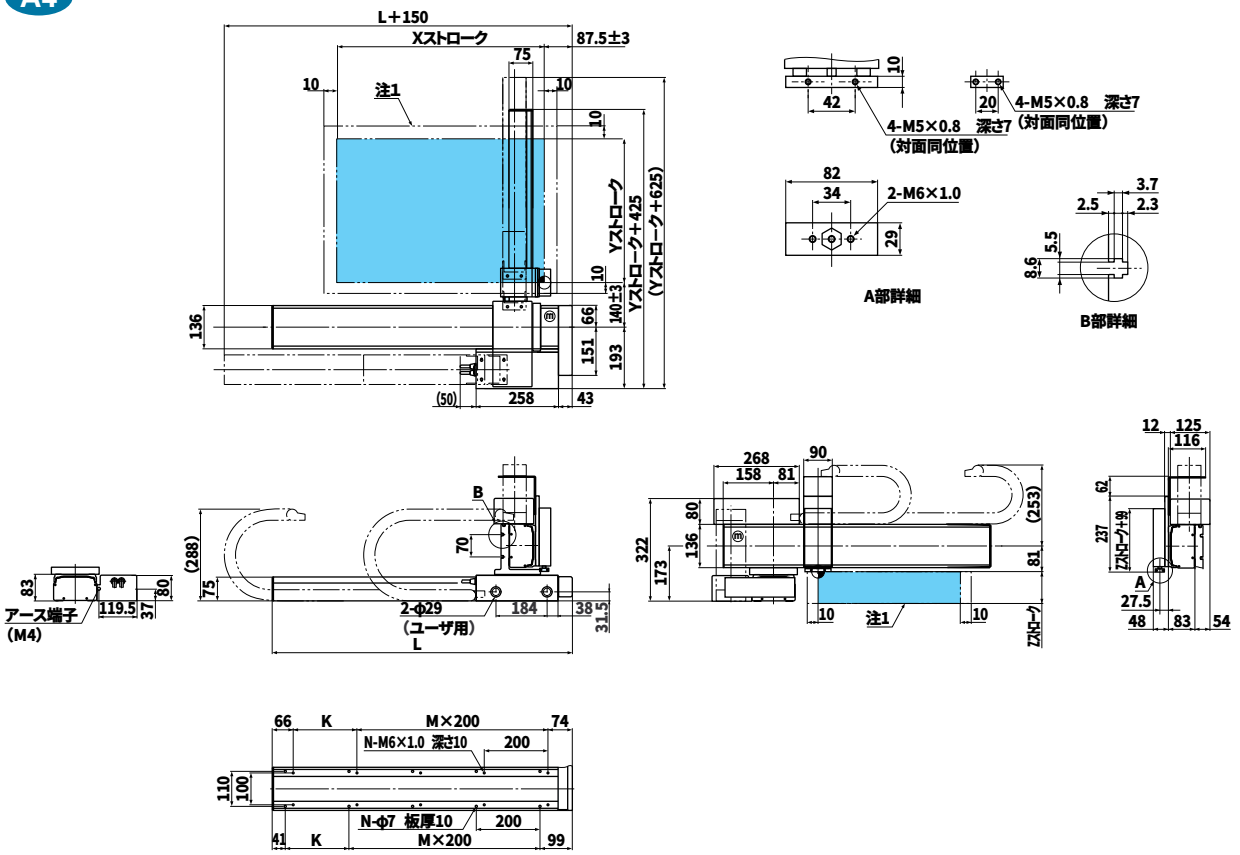
駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAS150　4kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		50～150mm
Y軸ストローク	150mm	10kg
	250mm	10kg
	350mm	9kg
	450mm	8kg
	550mm	7kg

A4

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50、100、150									

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - A4 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

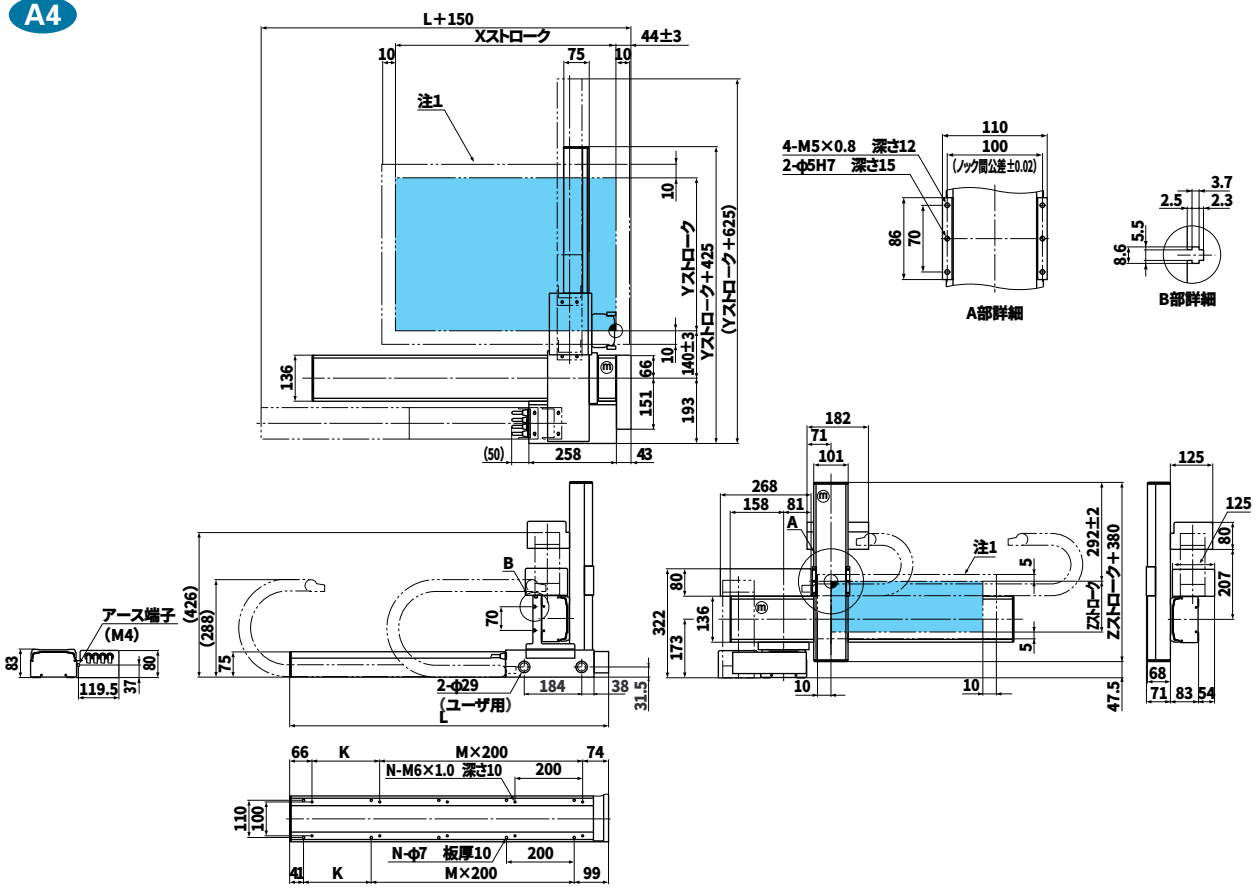
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

A4

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - A4 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH3、QRCH-3	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

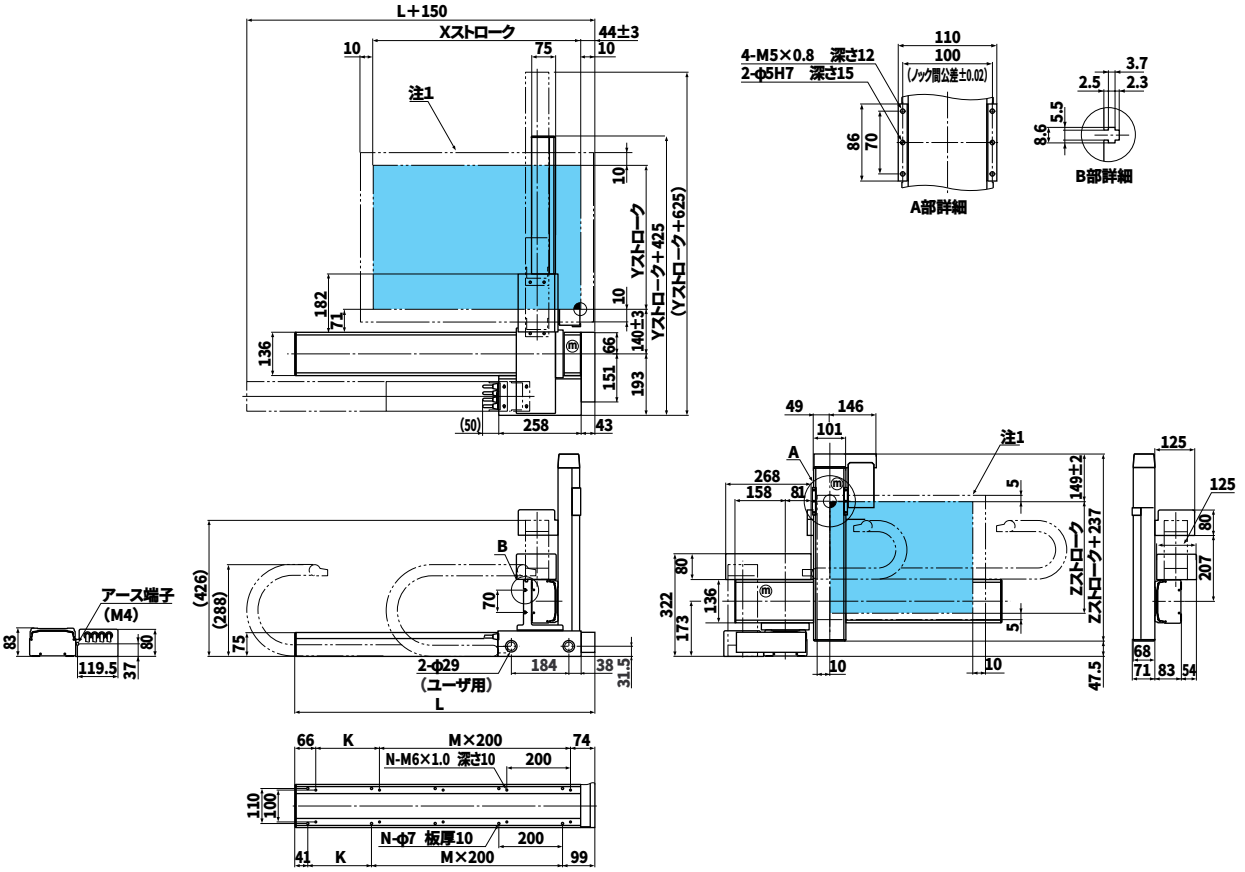
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

A4

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt	- C	- A4	-105B	- 55	- ZRF	-350	- 3L	-QRCH	- 4	-200	- IC	- FD
ロボット本体	ケーブル	ロボットアーム組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ZR軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ	軸数orドライバ型式	電源電圧	拡張IO	3.5FDドライブ

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

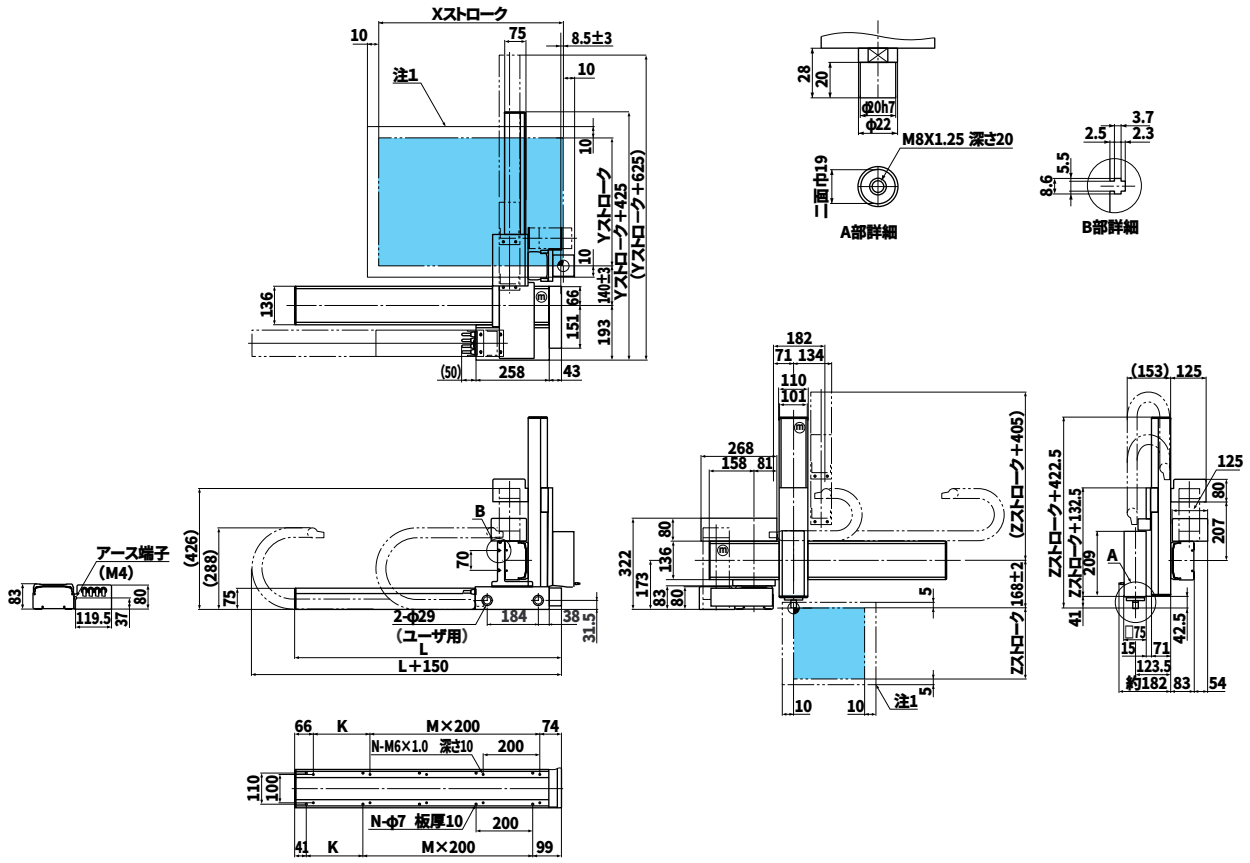
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	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		

A4

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - A4 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

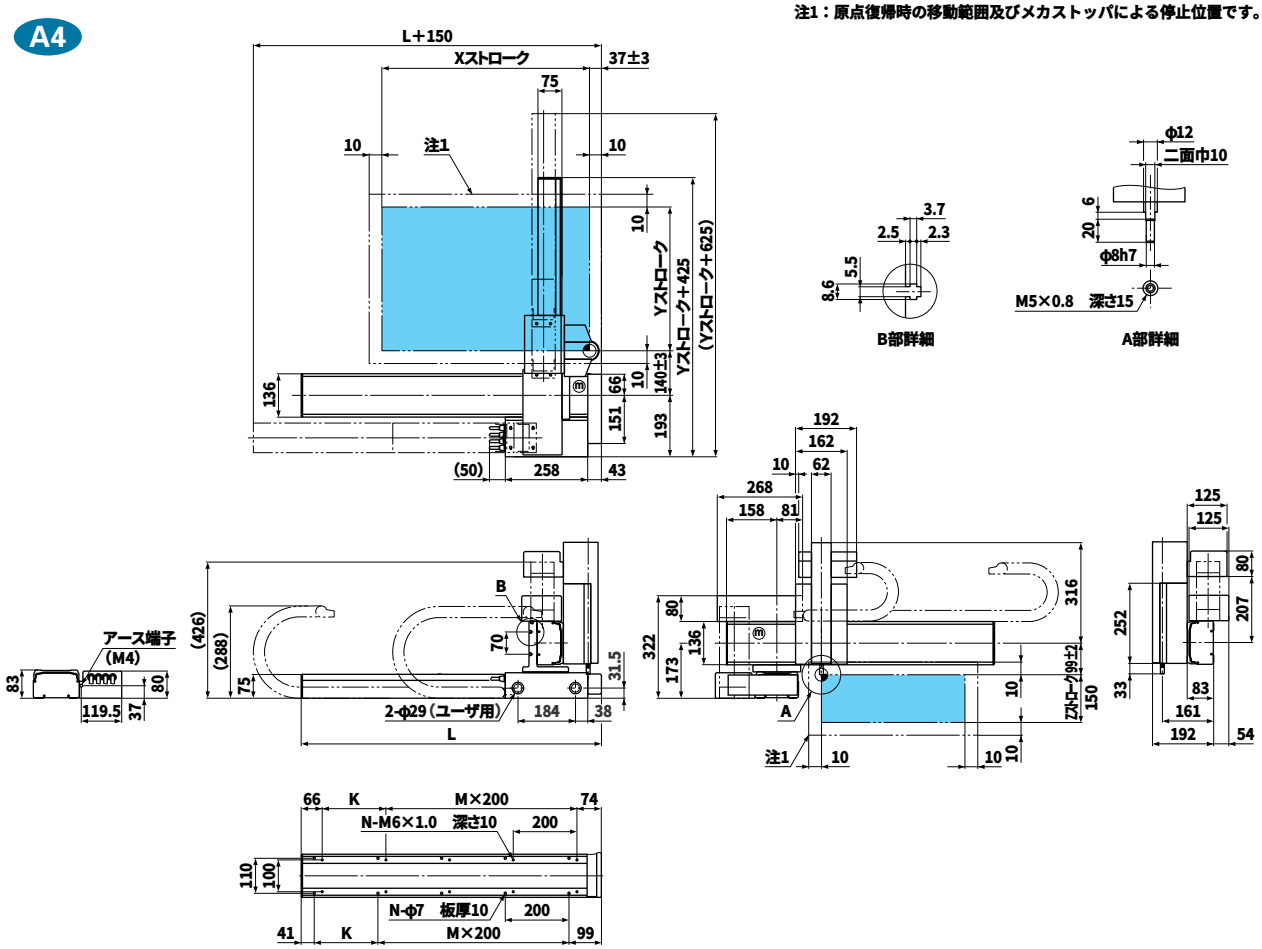
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

A4

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - A4 -105B- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

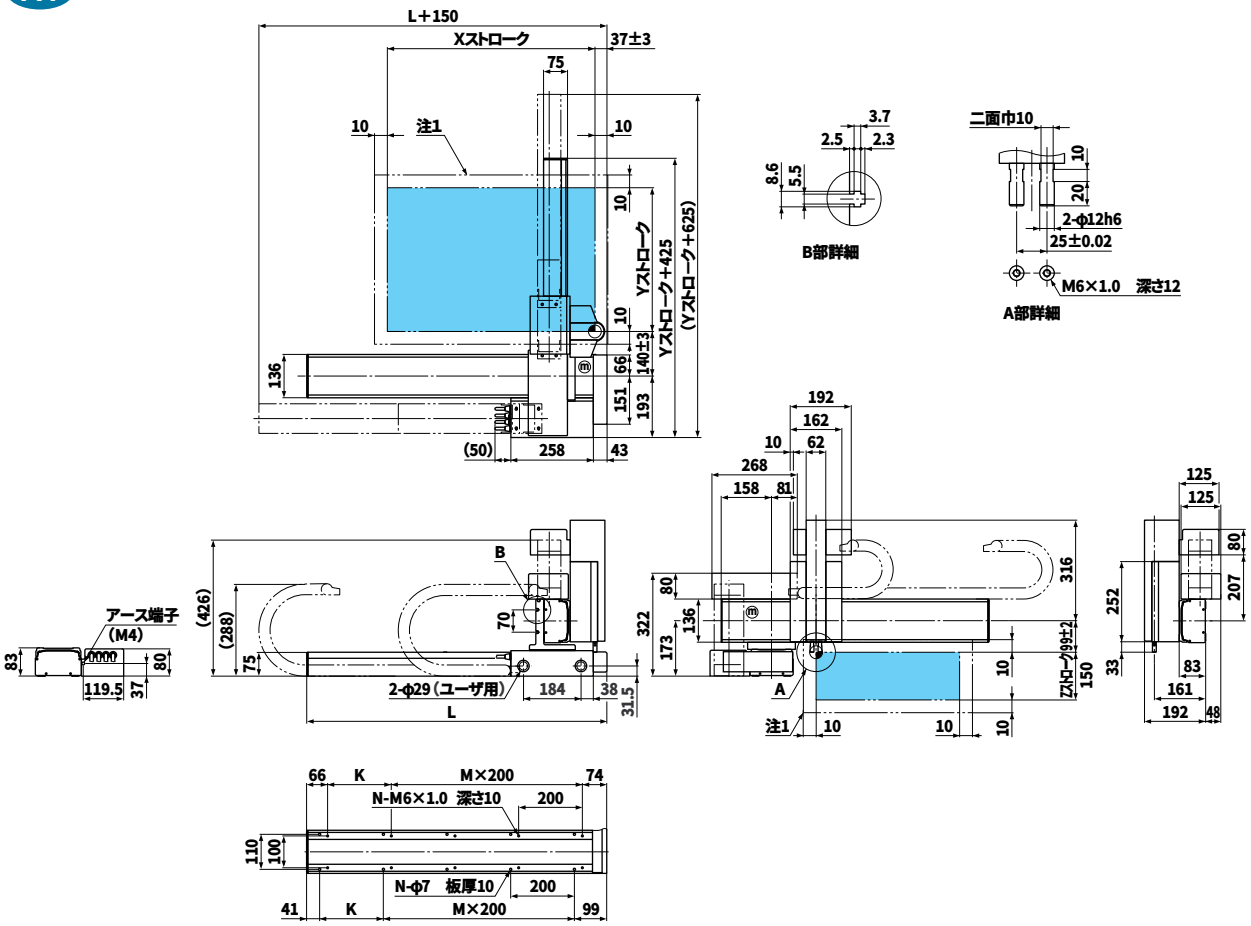
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

A4

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
L	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	150	250	350	450	550					

■ロボット型式

SXYt - C - A4 - 105 - 55 - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、QRCH-2	

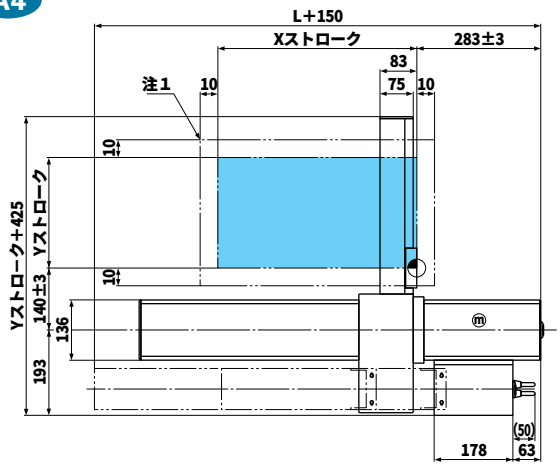
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

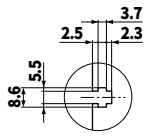
■可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

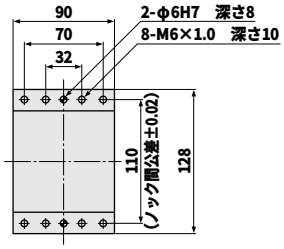
注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A4

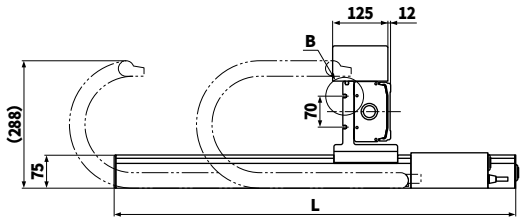


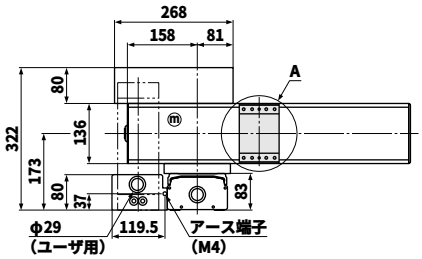


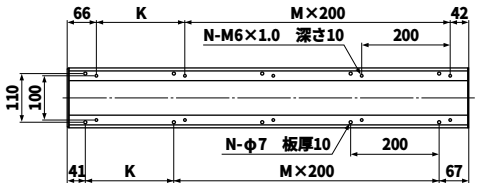
B部詳細



A部詳細







Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-IO

■ロボット型式

SXYt - C - A4 - 105 - 55 - IO - 3L - DRCH - 1505 - 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

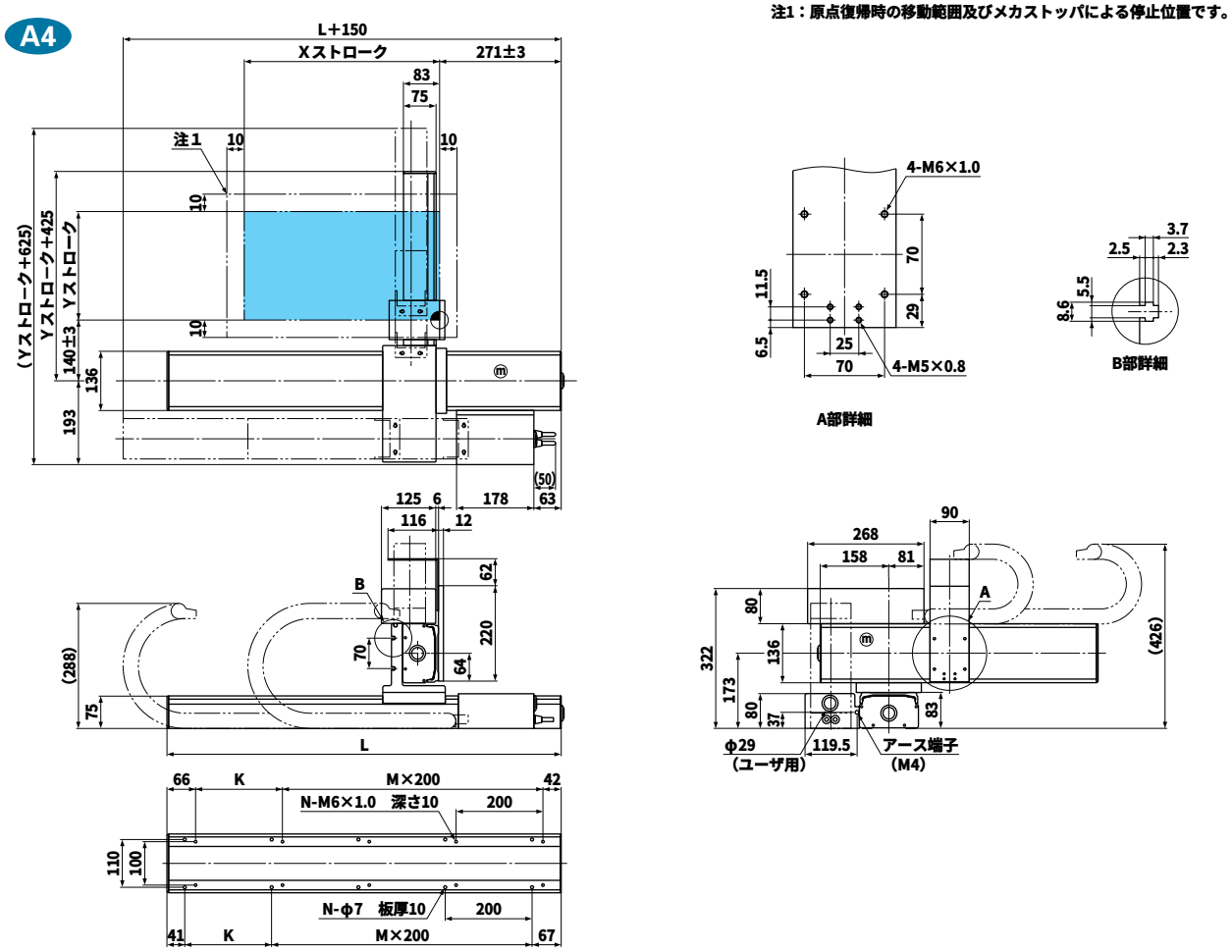
駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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	15kg
	250mm	14kg
	350mm	13kg
	450mm	12kg
	550mm	11kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZAS

■ロボット型式

SXYt - C - A4 - 105 - 55 - ZAS - 150 - 3L - DRCH - 1505 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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-1505、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。

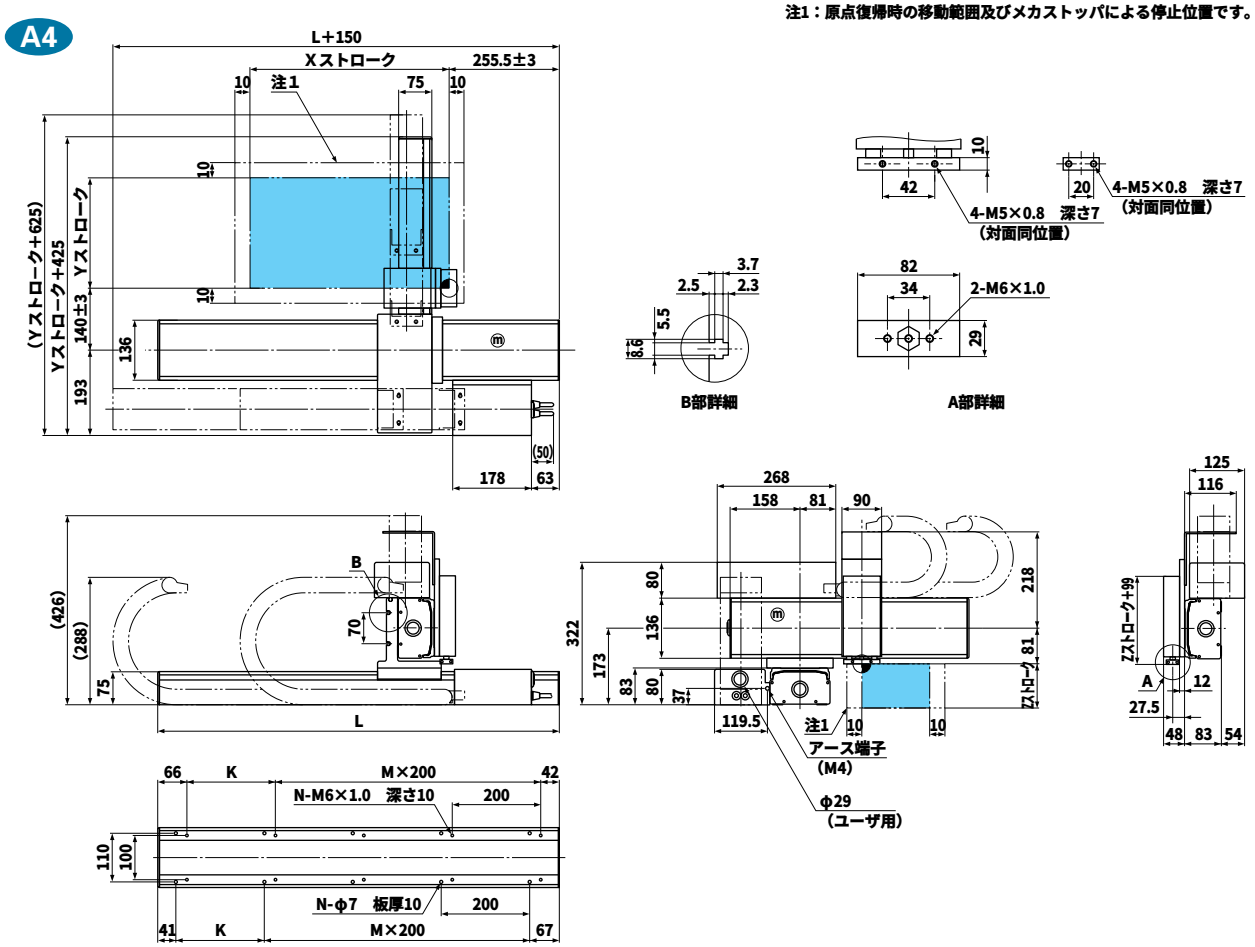
■Z軸基本仕様

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	10kg
	250mm	10kg
	350mm	9kg
	450mm	8kg
	550mm	7kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50、100、150									

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - A4 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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。

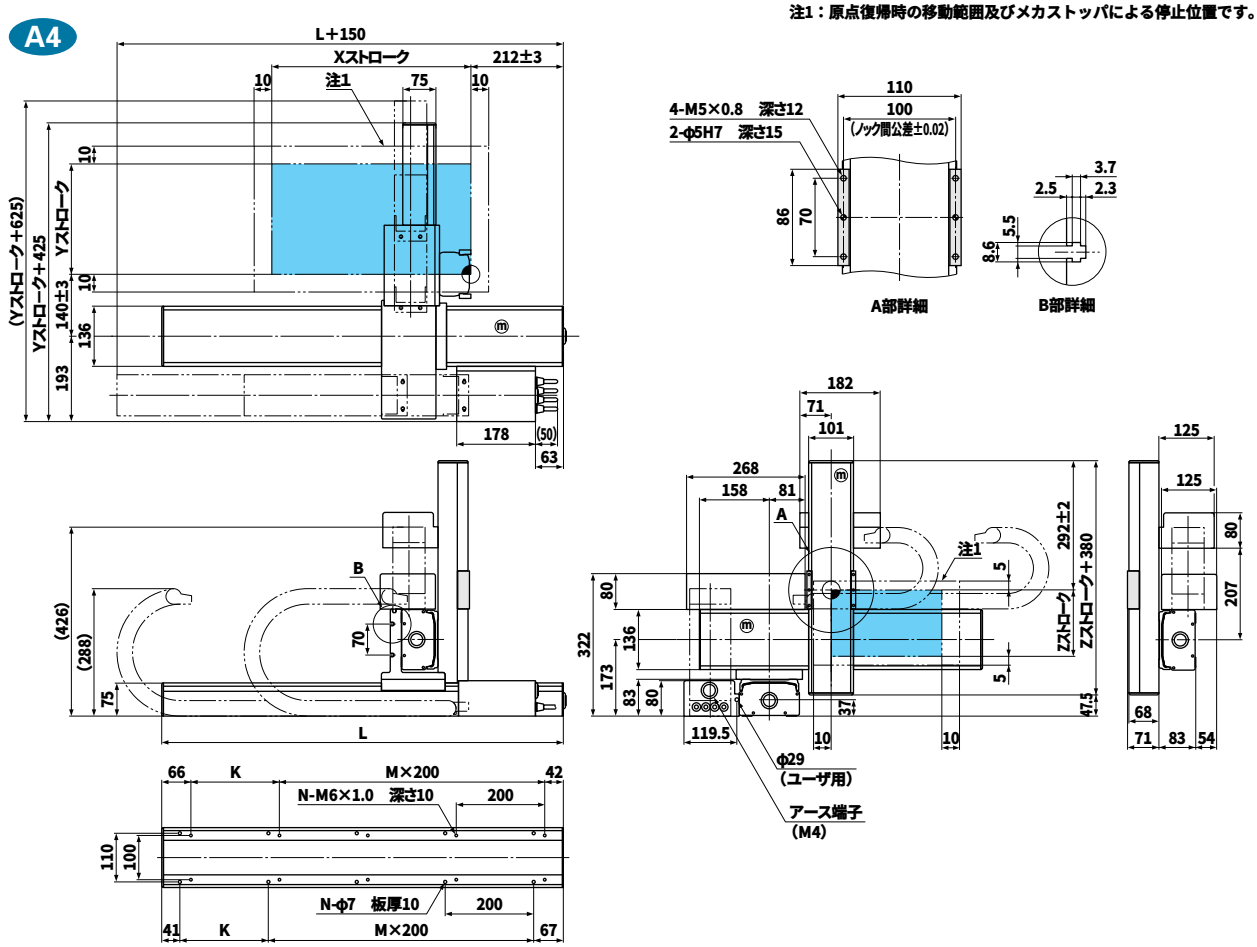
■Z軸基本仕様

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	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - A4 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH3、QRCH-3	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

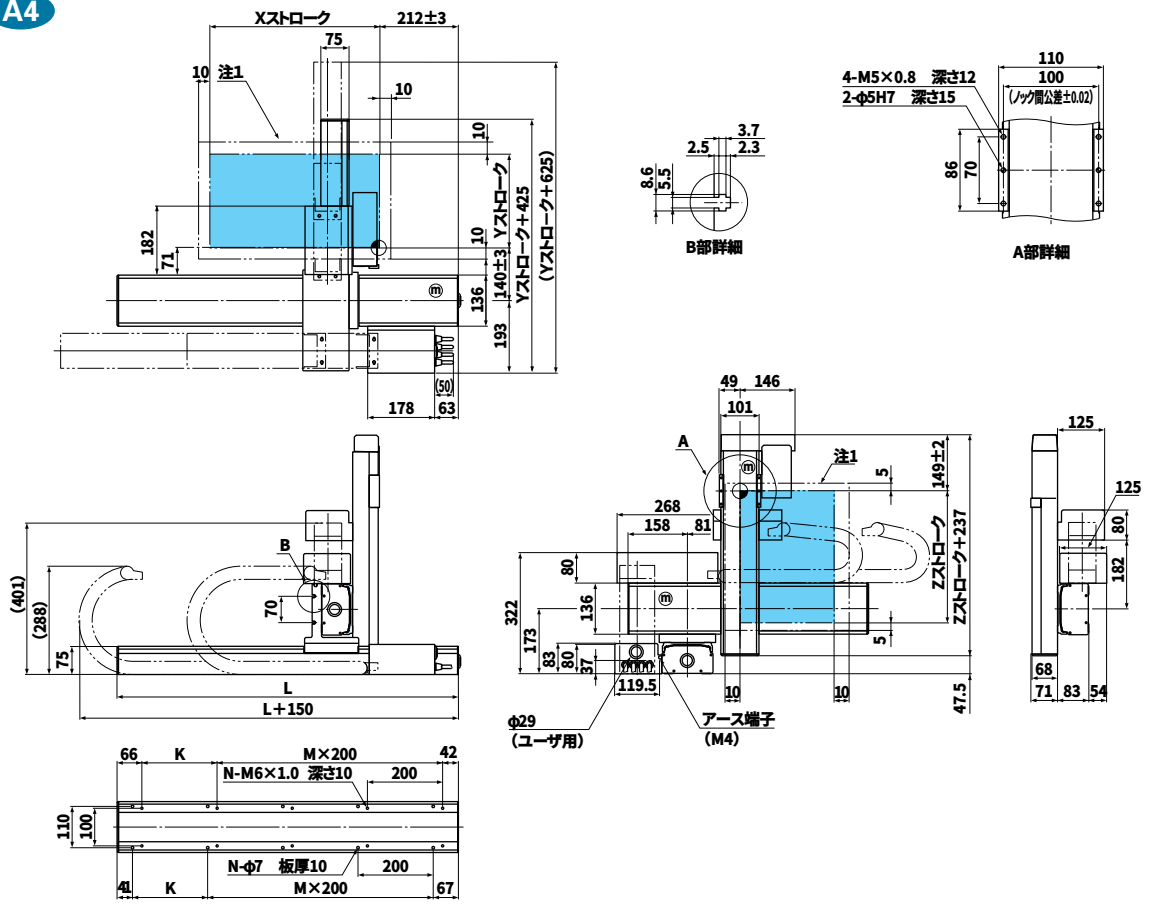
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	250mm	350mm
Y軸ストローク	150mm	9kg	8kg	7kg
	250mm	8kg	7kg	6kg
	350mm	7kg	6kg	5kg
	450mm	6kg	5kg	4kg
	550mm	5kg	4kg	3kg

A4

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150	250	350							

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - A4 - 105 - 55 - ZRF - 350 - 3L - QRCH - 4 - 200 - IC - FD

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

■XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	200W/200V、3000rpm	
	Y軸	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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

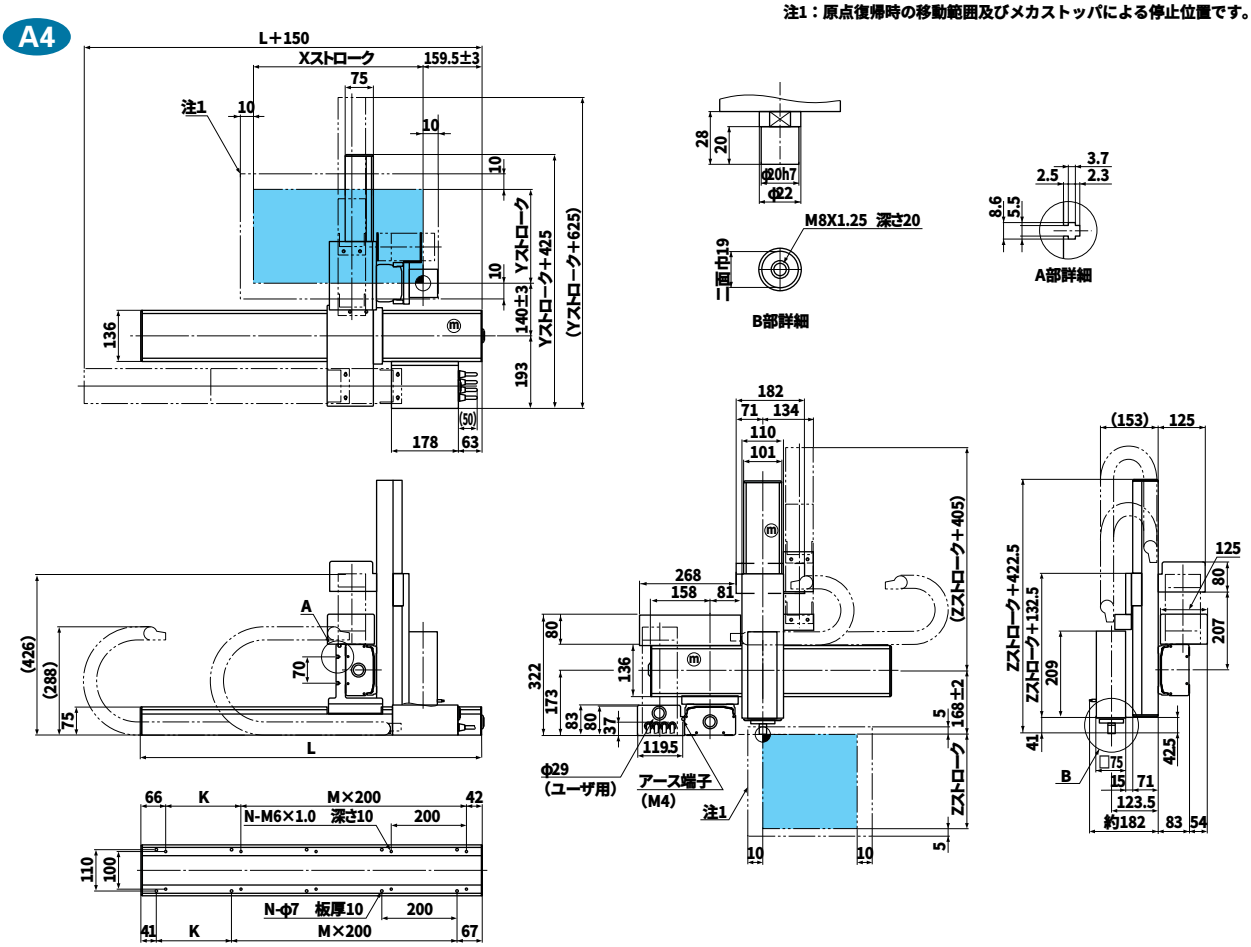
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク		
		150mm	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。

A4



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - A4 - 105 - 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	Y軸	150～550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ		TRCH4、QRCH-4	

※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■Z軸基本仕様

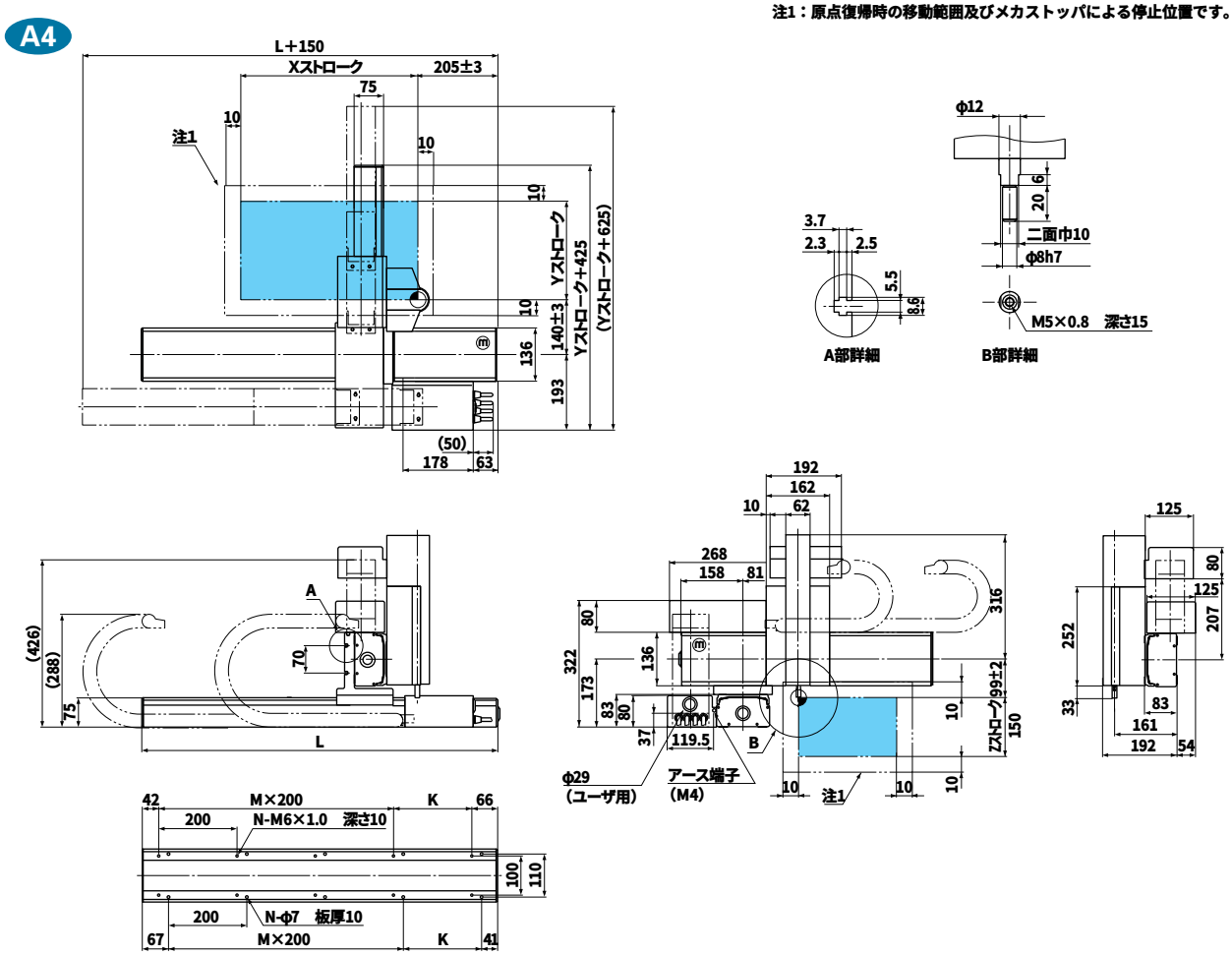
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

A4



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt	- C	- A4	-105	- 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	100W/200V、3000rpm	
最高速度	X軸	ストローク	最高速度
		～750mm	1000mm/sec
		850mm	800mm/sec、80%
		950mm	650mm/sec、65%
		1050mm	550mm/sec、55%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	X軸	±0.02mm	
	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150～1050mm	
	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。

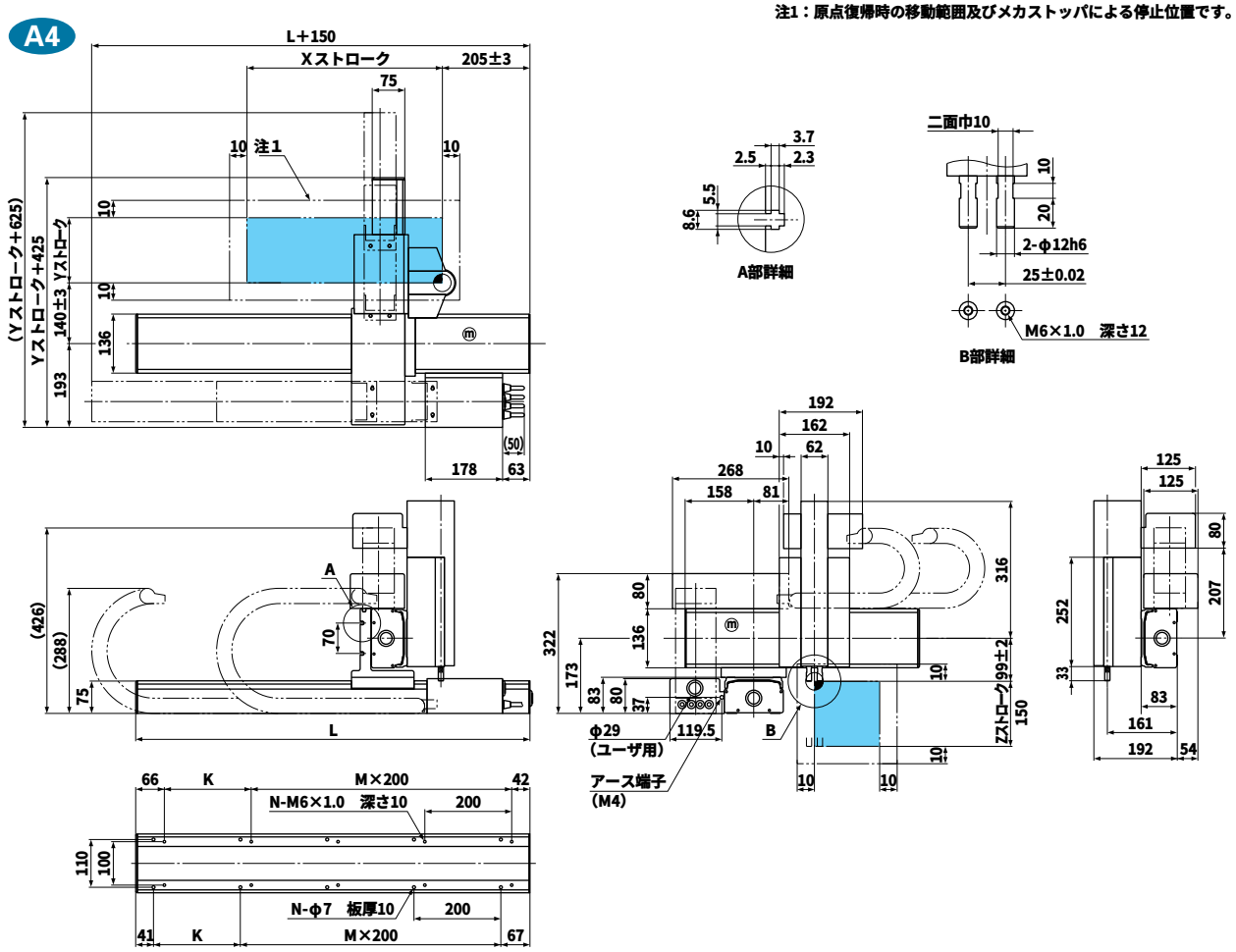
■Z軸基本仕様

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	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

		Z軸ストローク
		150mm
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	5kg
	550mm	5kg

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
L	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - F1 -105- ZF -350- 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 – 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、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。
※X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

■Z軸基本仕様

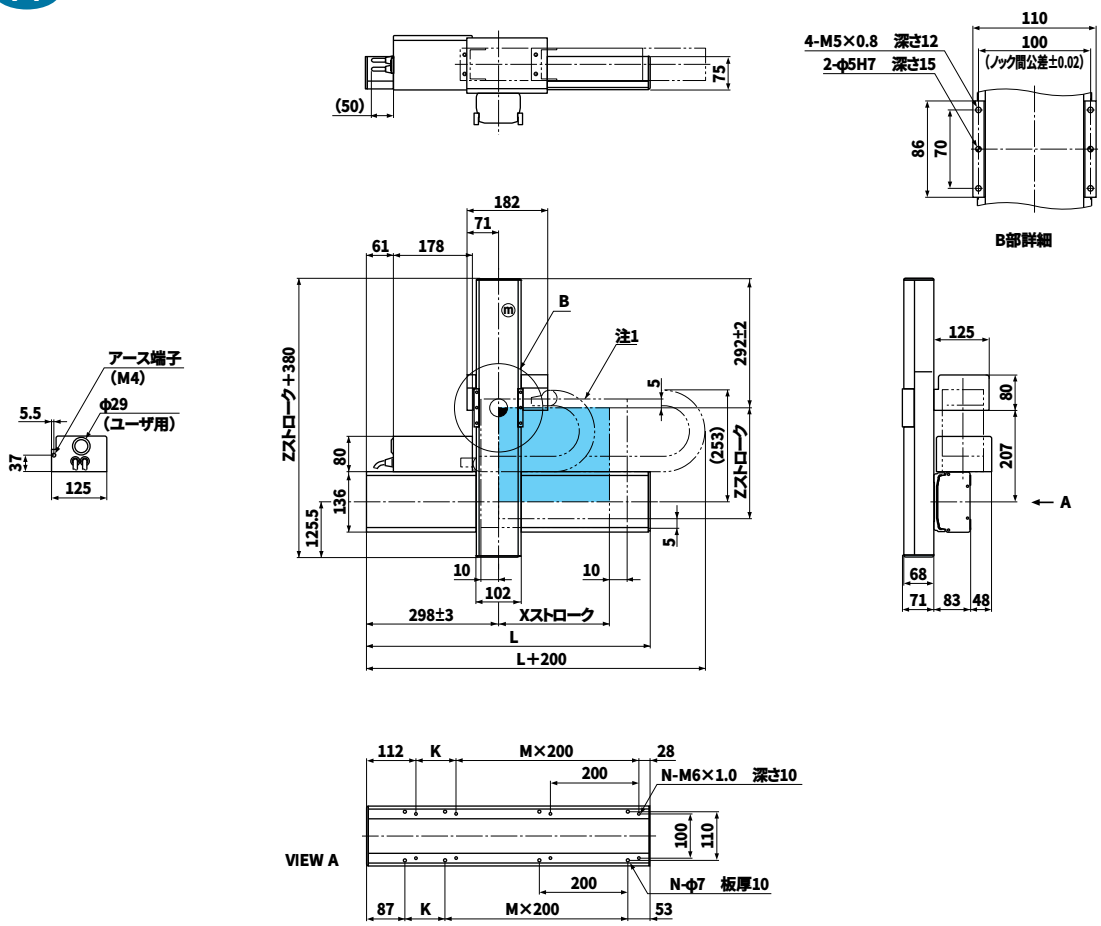
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

Z軸ストローク	10kg

F1

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Zストローク	150	250	350							

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - F1 -105- ZFB -350- 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 – 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、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。
※X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

■Z軸基本仕様

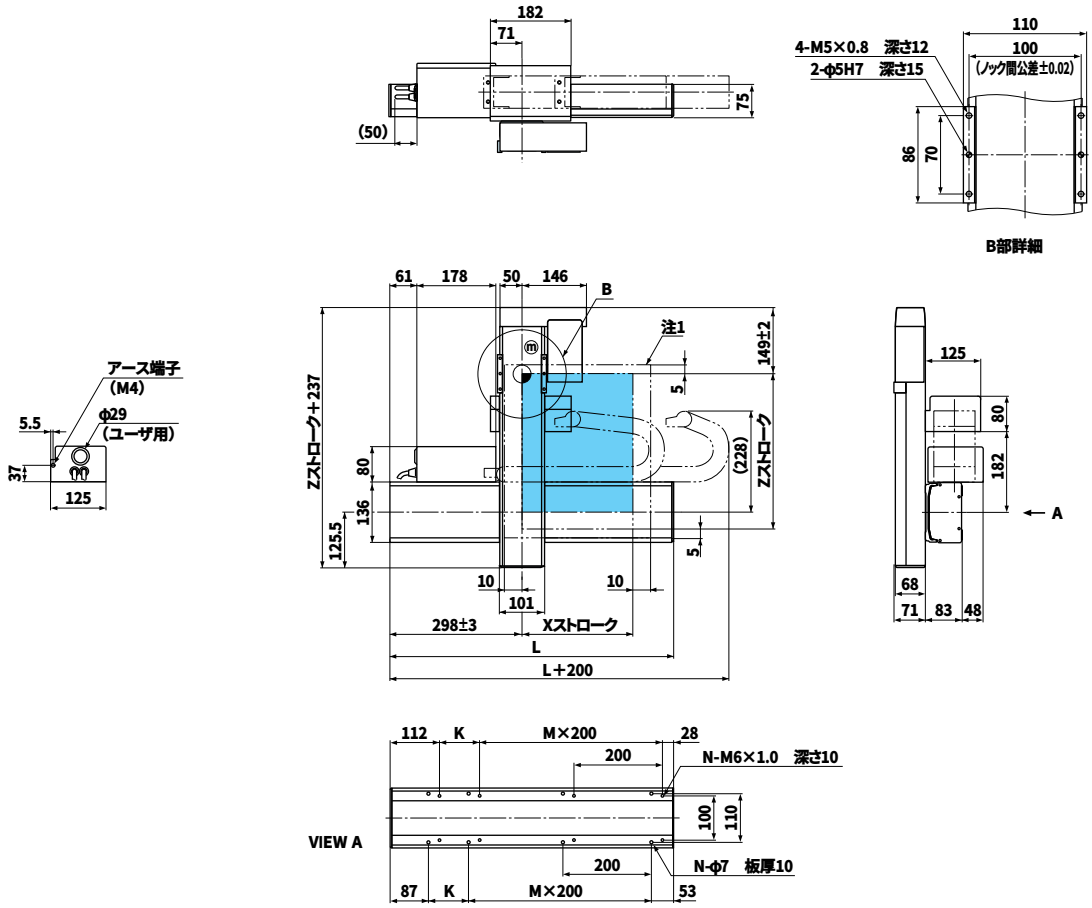
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

Z軸ストローク	10kg

F1

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Zストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - F1 - 105 - ZRF - 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 － 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

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

■ZR軸基本仕様

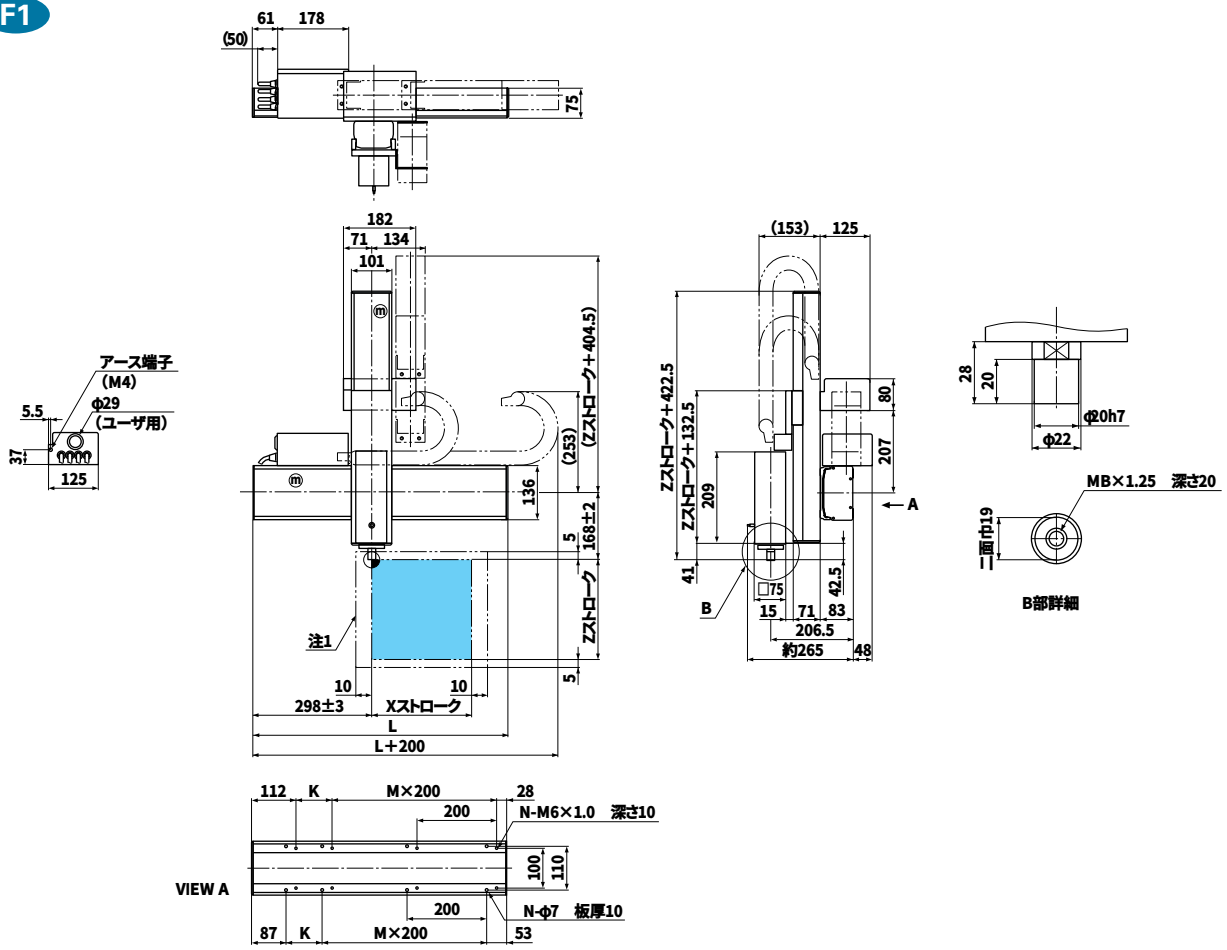
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRF150　10kg
最大可搬質量		6kg

■可搬質量表

Z軸ストローク	6kg

F1

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - F1 -105- ZRS -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 – 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

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

■ZR軸基本仕様

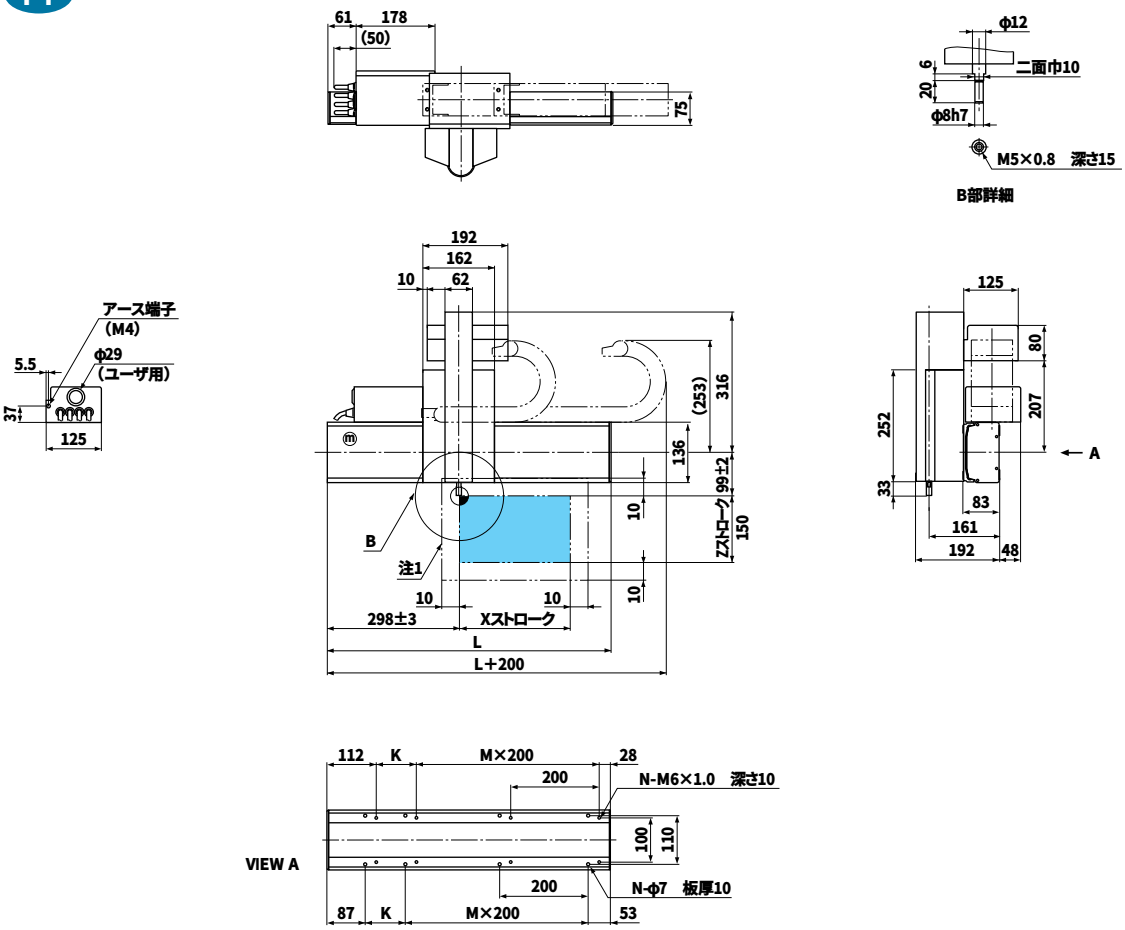
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRS150　5kg	
最大可搬質量	5kg	

■可搬質量表

Z軸ストローク	5kg

F1

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - F1 - 105 - ZS - 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 – 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、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。
※X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

■Z軸基本仕様

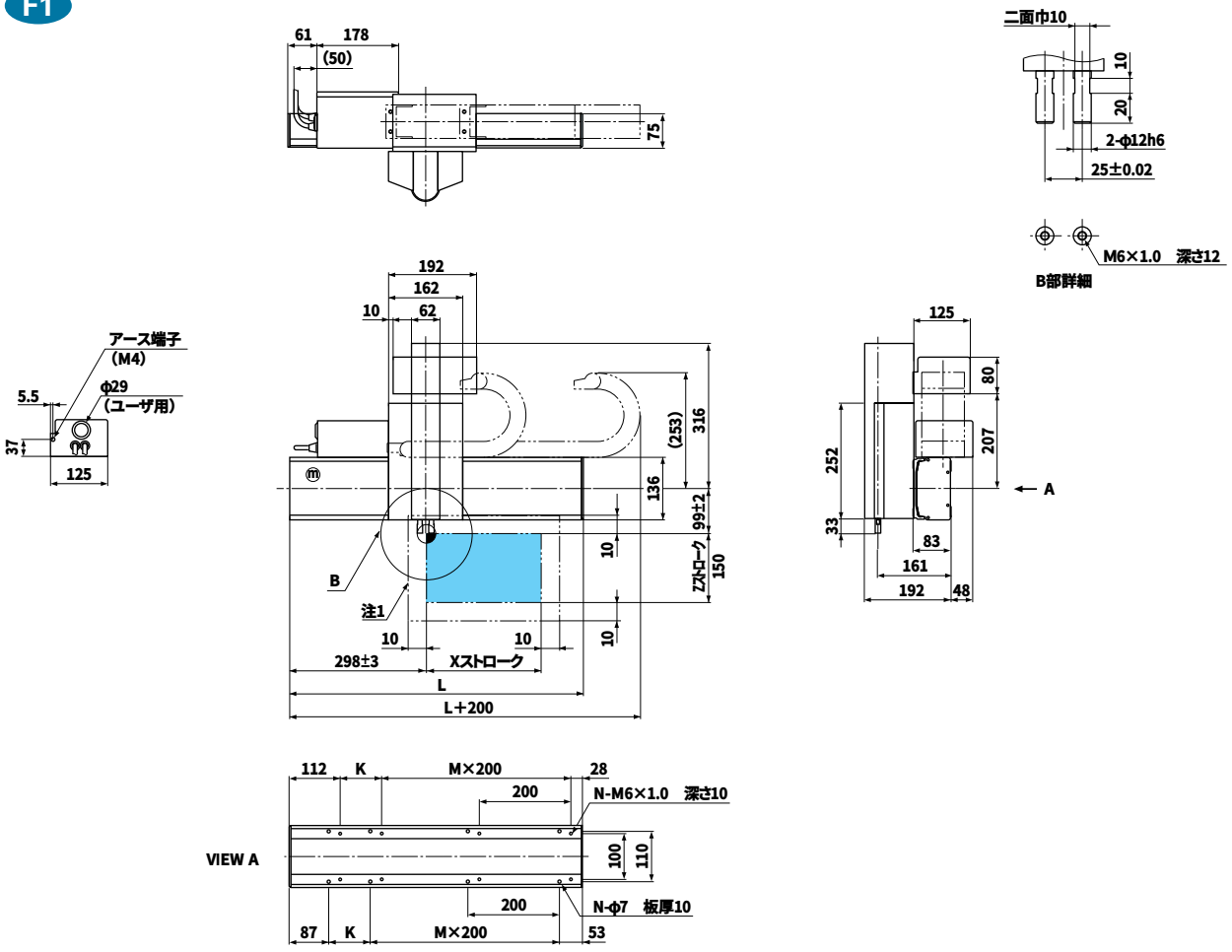
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

Z軸ストローク	5kg

F1

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

SXYt-ZF

■ロボット型式

SXYt - C - F3 - 105 - ZF - 350 - 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 － 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、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。
※X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

■Z軸基本仕様

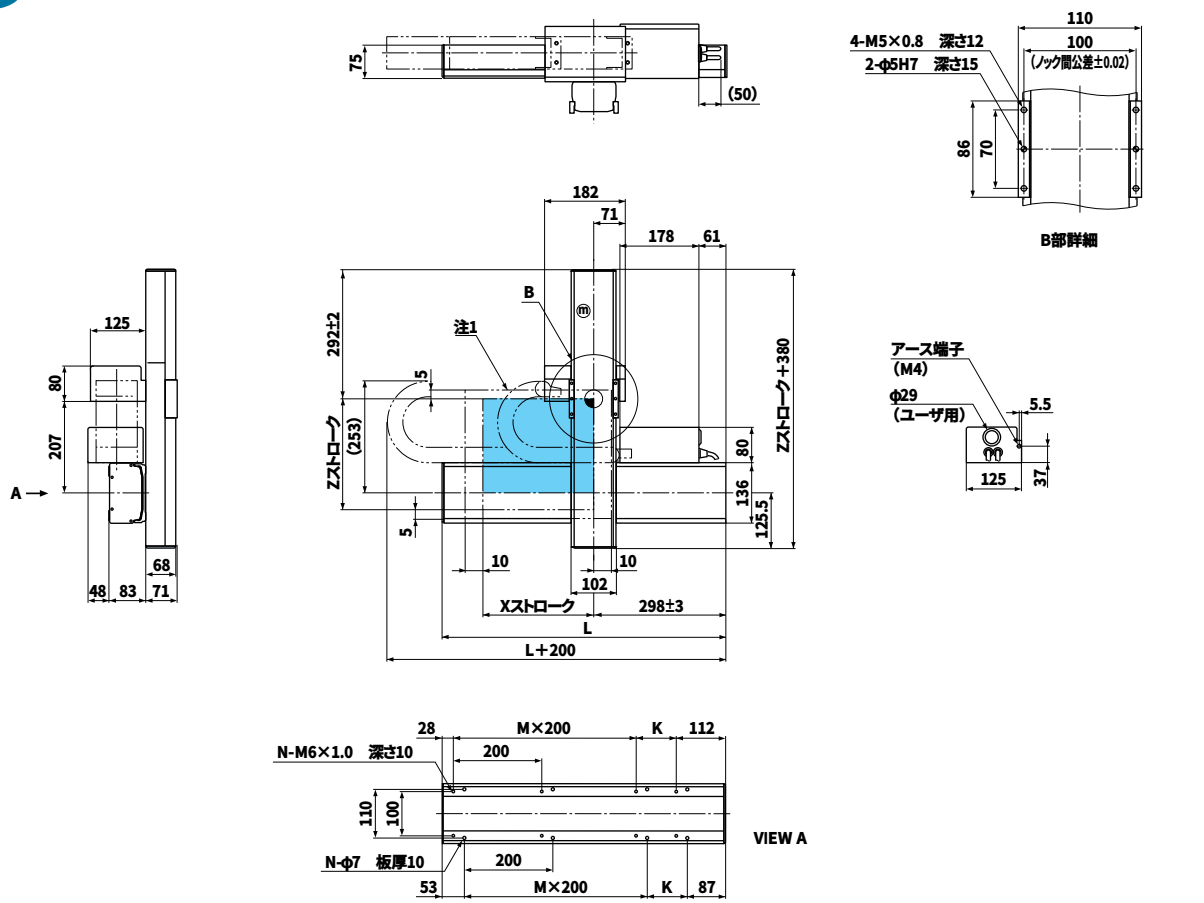
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZF350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

Z軸ストローク	10kg

F3

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Zストローク	150	250	350							

SXYt-ZFB

■ロボット型式

SXYt - C - F3 - 105 - ZFB - 350 - 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 – 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、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。
※X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

■Z軸基本仕様

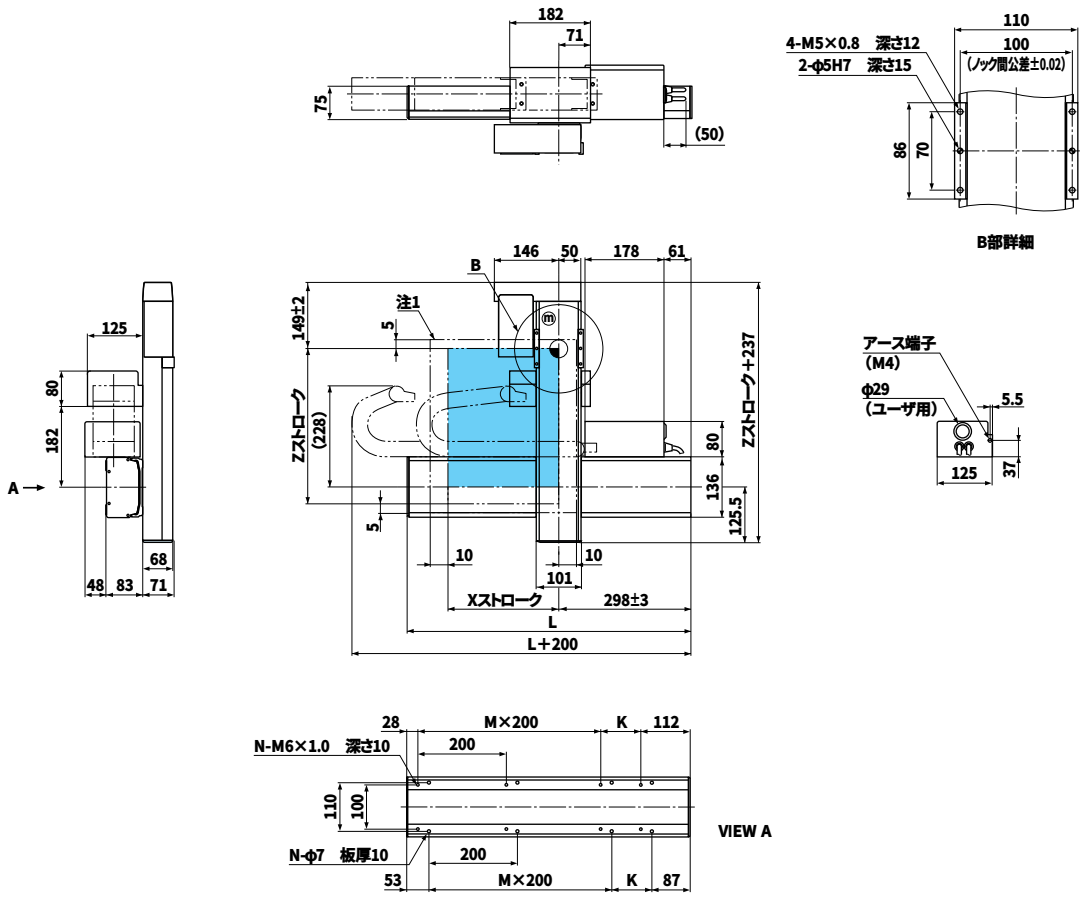
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150、250、350mm
ユニット質量	ZFB350　8kg
最大可搬質量	10kg

■可搬質量表

Z軸ストローク	10kg

F3

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Zストローク	150	250	350	450	550					

SXYt-ZRF

■ロボット型式

SXYt - C - F1 - 105 - ZRF - 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 – 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

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

■ZR軸基本仕様

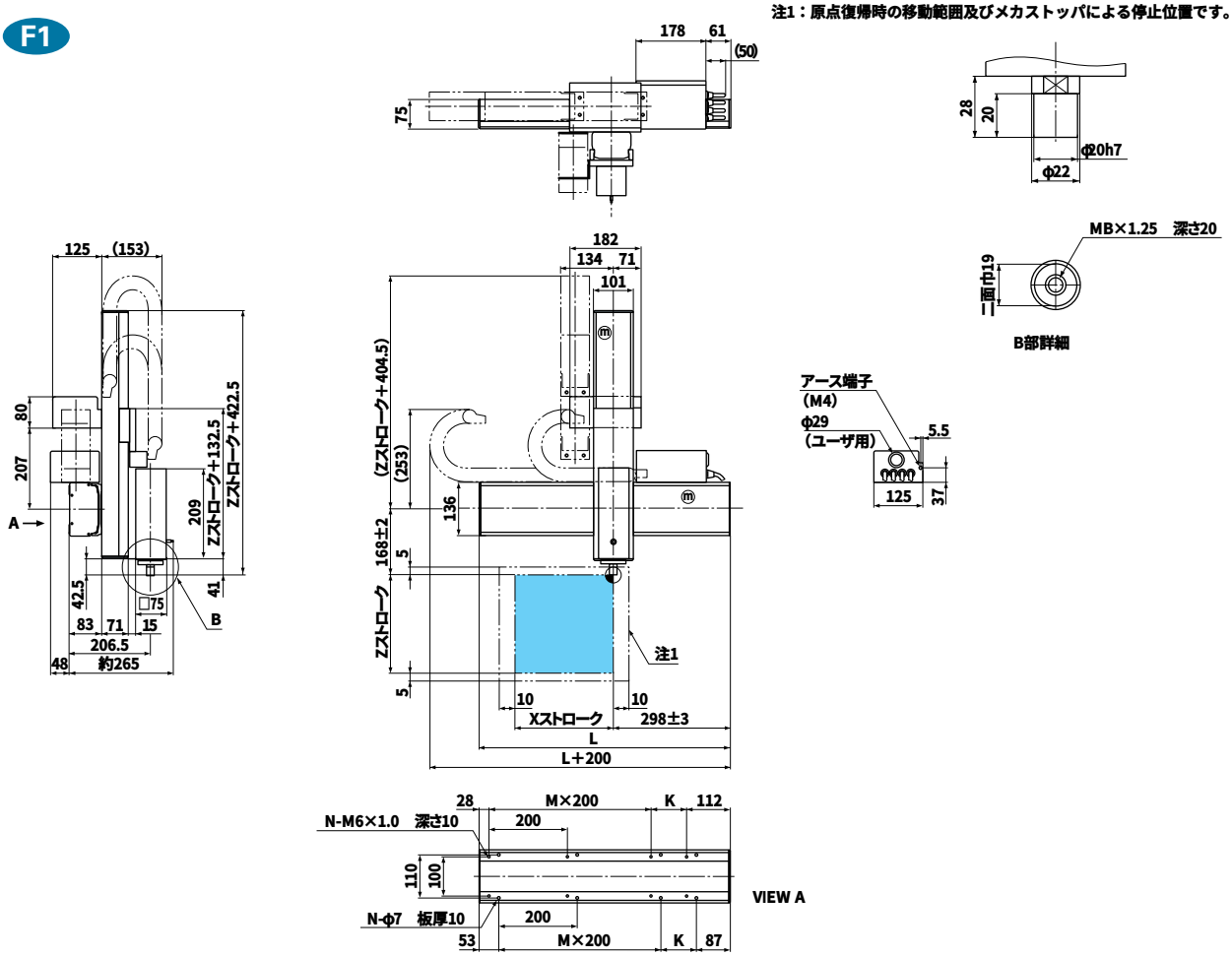
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	50W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	360deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	3.16sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±30sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/50
動作範囲	Z軸	150、250、350mm
	R軸	360deg
ユニット質量	ZRF150　10kg	
最大可搬質量	6kg	

■可搬質量表

Z軸ストローク	6kg

F1

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Zストローク	150、250、350									

SXYt-ZRS

■ロボット型式

SXYt - C - F3 - 105 - ZRS - 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 – 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

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

■ZR軸基本仕様

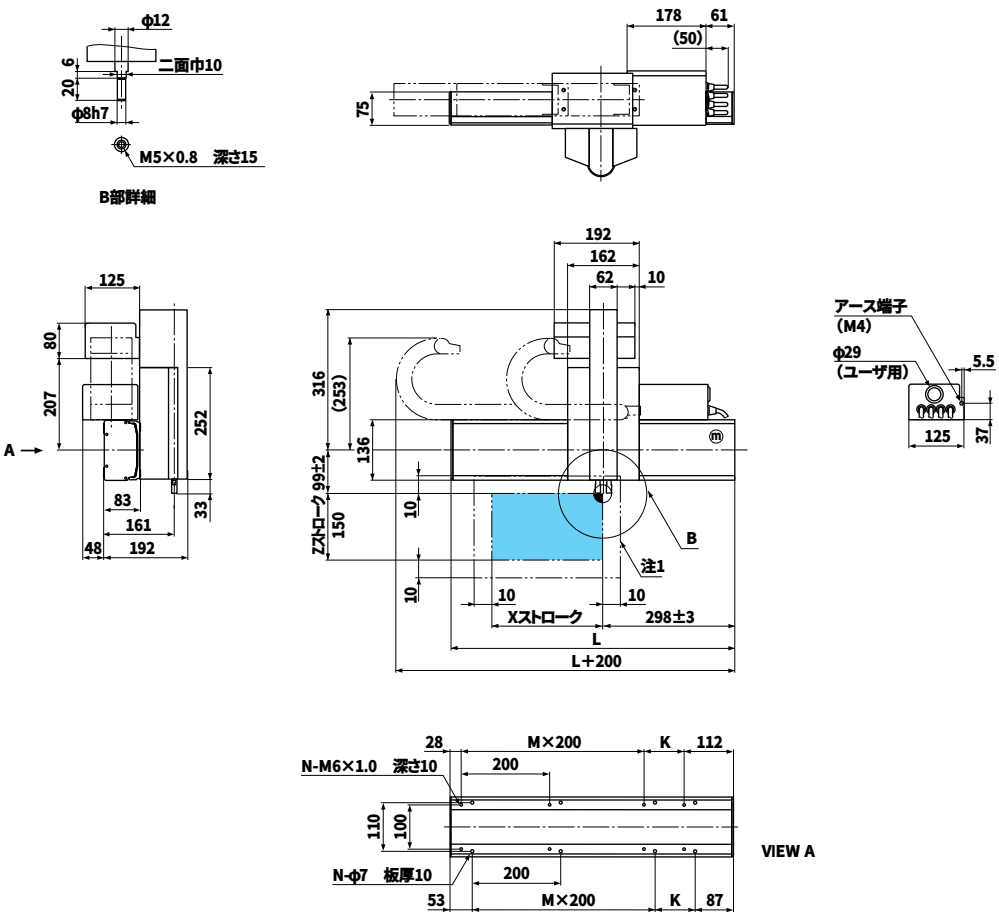
駆動方式	Z軸	100W/200V、3000rpm
	R軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	Z軸	500mm/sec
	R軸	667deg/sec
分解能	Z軸	0.0012mm/pulse
	R軸	5.86sec/pulse
繰り返し位置決め精度	Z軸	±0.02mm
	R軸	±50sec
減速機構	Z軸	研磨ボールネジリード 10mm
	R軸	減速機 1/27
動作範囲	Z軸	150mm
	R軸	360deg
ユニット質量		ZRS150　5kg
最大可搬質量		5kg

■可搬質量表

Z軸ストローク	5kg

F3

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

SXYt-zs

■ロボット型式

SXYt - C - F3 - 105 - ZS - 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 － 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

■X軸基本仕様

駆動方式	100W/200V、3000rpm	
最高速度	ストローク	最高速度
	～750mm	1000mm/sec
	850mm	800mm/sec、80%
	950mm	650mm/sec、65%
	1050mm	550mm/sec、55%
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	150～1050mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、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。
※X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

■Z軸基本仕様

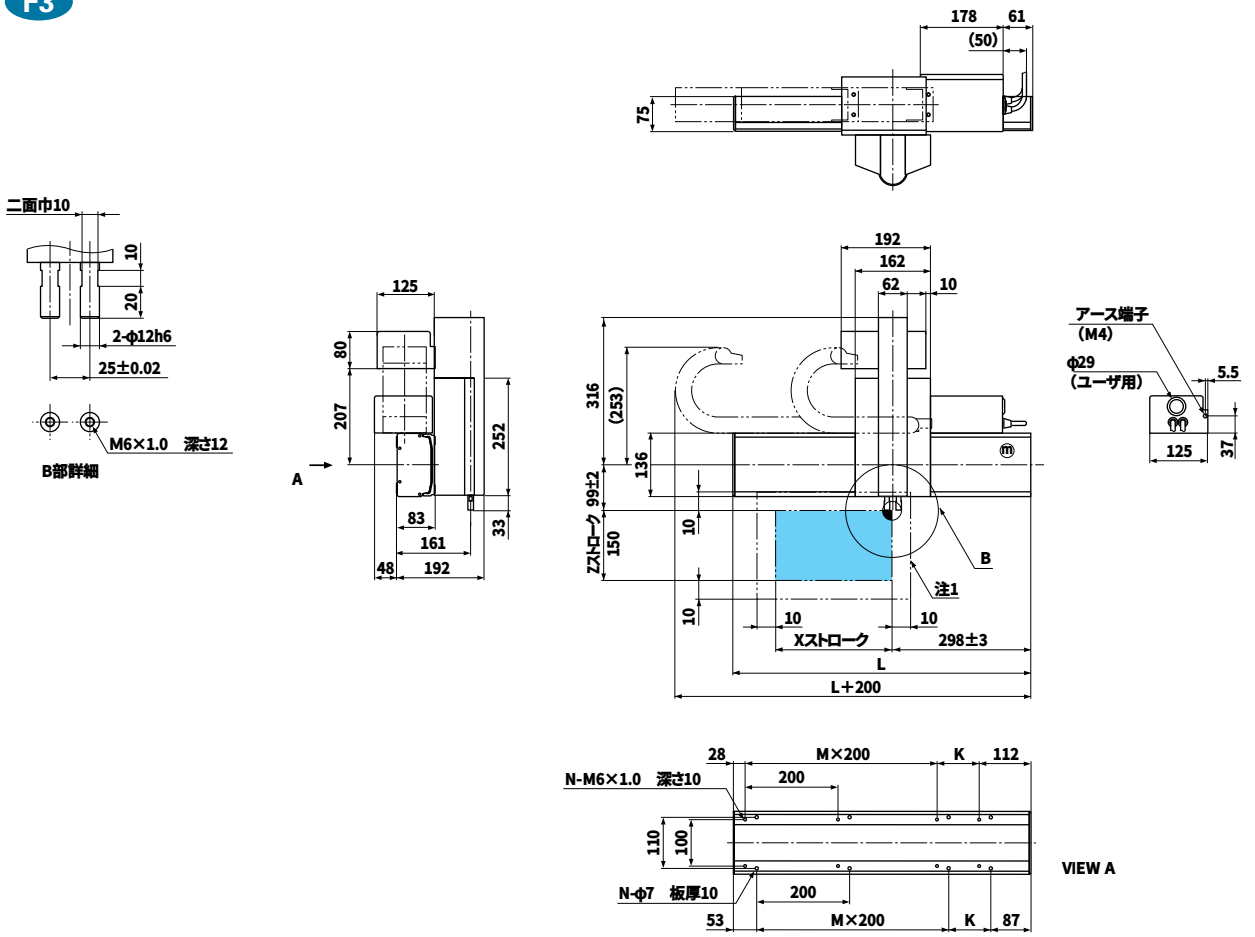
駆動方式	100W/200V、3000rpm
最高速度	500mm/sec
分解能	0.0012mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
減速機構	研磨ボールネジリード 10mm
動作範囲	150mm
ユニット質量	ZS150　4.5kg
最大可搬質量	5kg

■可搬質量表

Z軸ストローク	5kg

F3

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
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16