

■ロボット型式

SXYt - S - A1 - 85 - 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ドライブ(駆式) - 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%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

■可搬質量表

Y軸ストローク	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

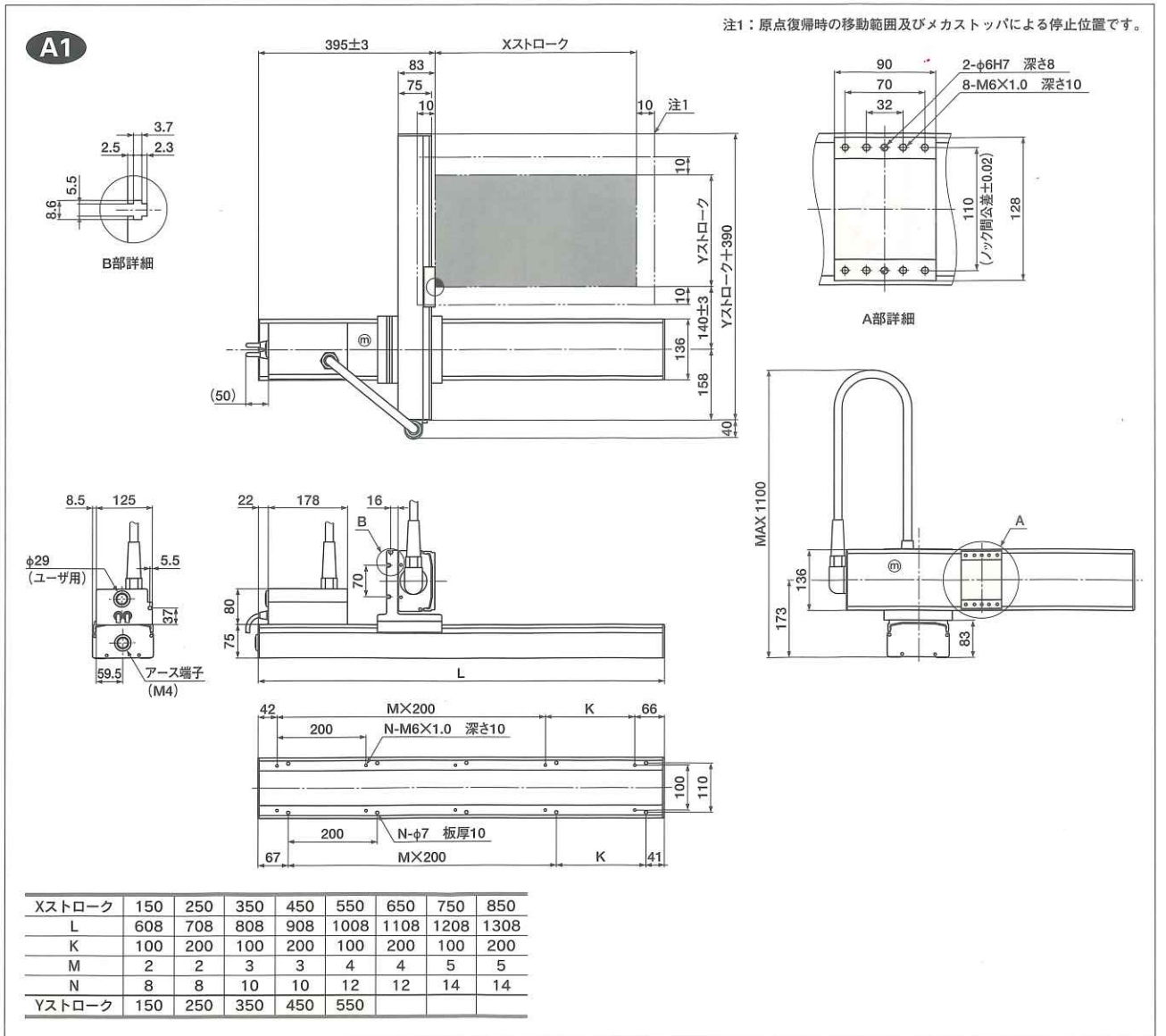
■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	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。

SXYt SERIES

アームタイプ



■ロボット型式

SXYt - S - A2 - 85 - 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 - 運用コントローラ - 輪数orドライブ型式 - 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%	
	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	
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	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

※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

		XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm	
Y軸ストローク	150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
	250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
	350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
	450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
	550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

A2

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

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

■ロボット型式

SXYt - S - A3 - 85 - 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ドライブ型式 - 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
	Y軸	850mm	800mm/sec、80%
		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	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

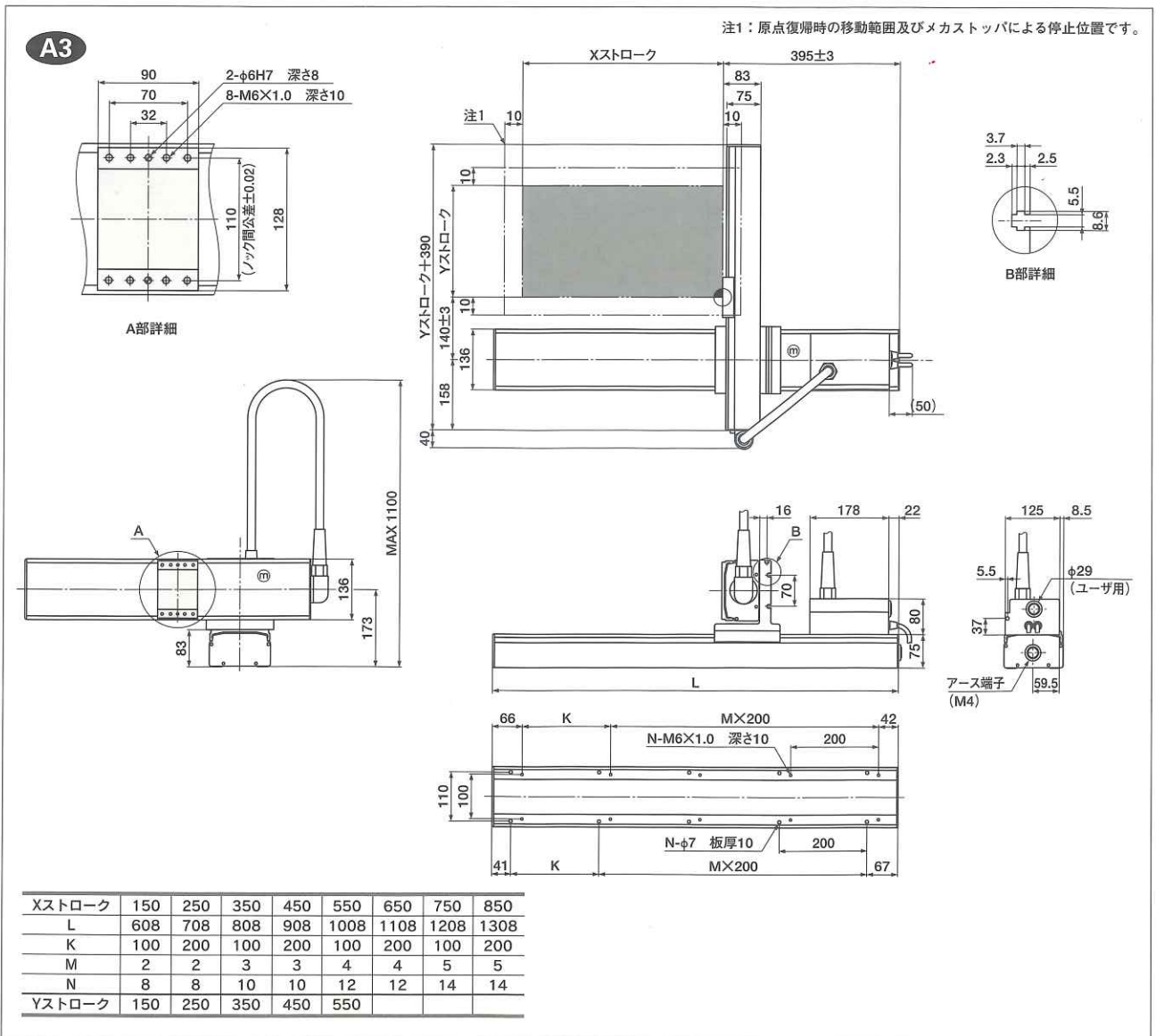
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2



■ロボット型式

SXYt - S - A4 - 85 - 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ドライブ型式 - 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%
	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	150~850mm
	Y軸	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	

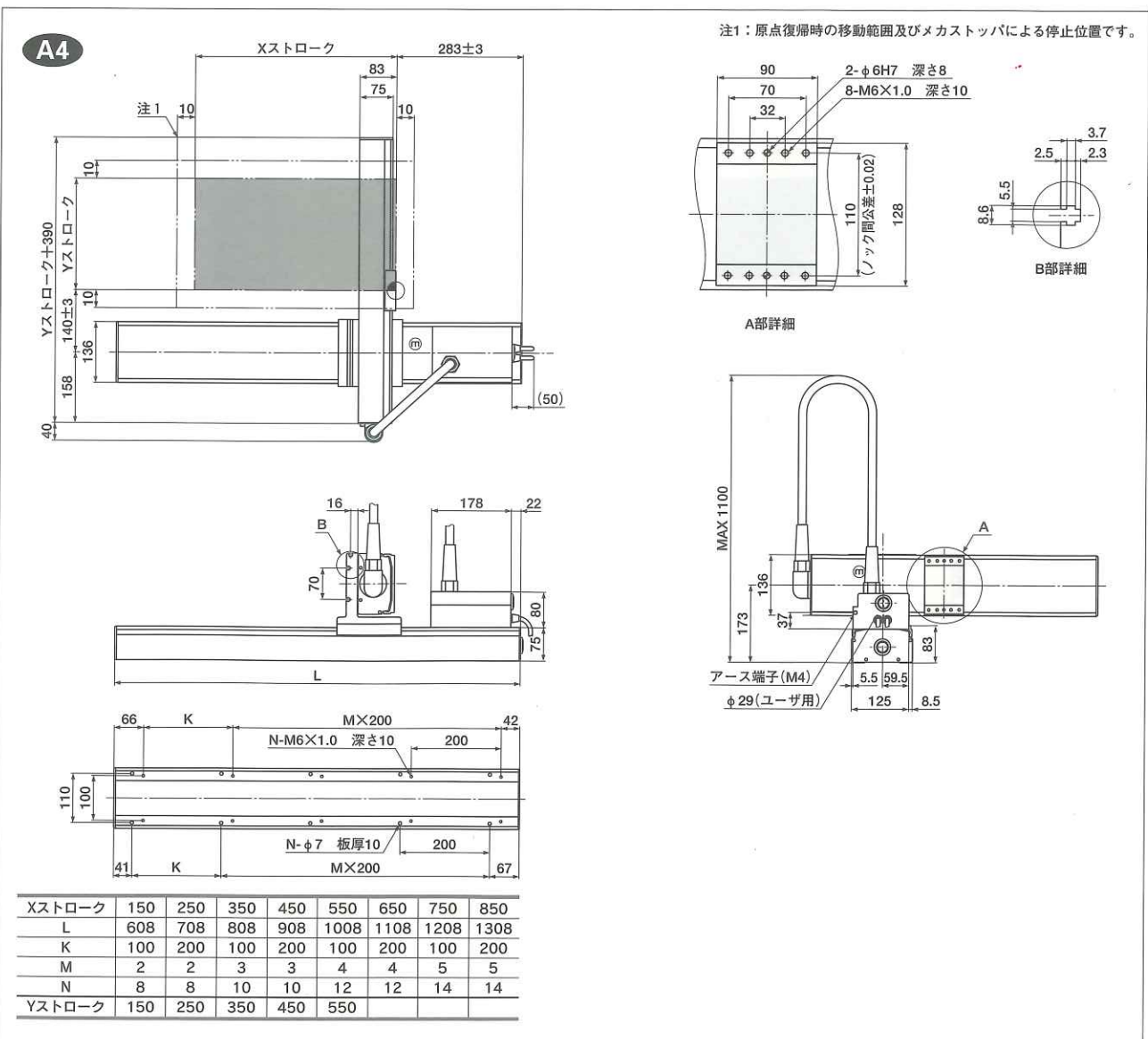
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

Y軸ストローク	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2



■ロボット型式
SXYt - S - A1 - 85B - 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/ドライブ型式 - 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
	Y軸	850mm	800mm/sec, 80%
		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	
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	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m. オプション:5m, 10m		

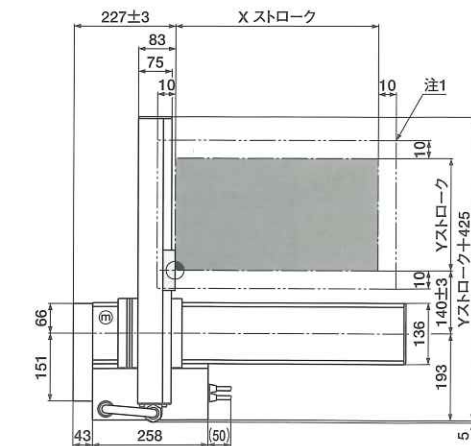
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

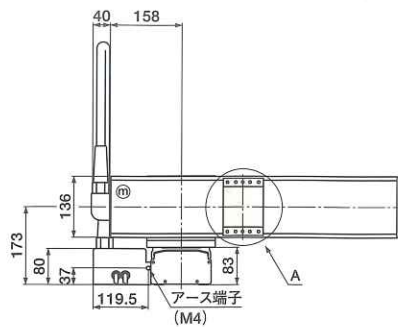
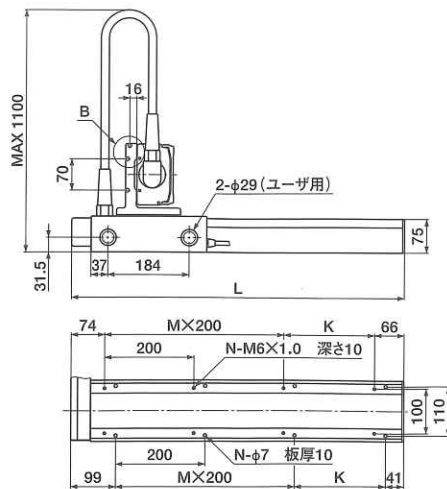
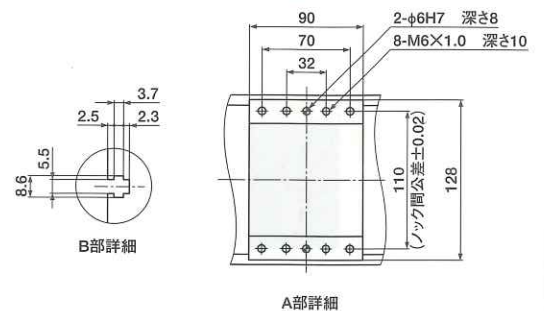
Y軸ストローク	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

A1


注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



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

■ロボット型式

SXYt - S - A2 - 85B - 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/ドライブ/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%
	Y軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0024mm/pulse
	Y軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.02mm
位置決め精度	Y軸	±0.02mm
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	150~850mm
	Y軸	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	

※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	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-0505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

A2

A部詳細

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

B部詳細

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

■ロボット型式

SXYt - S - A3 - 85B - 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 - 輪軸orドライブ式 - 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%
	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	
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	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

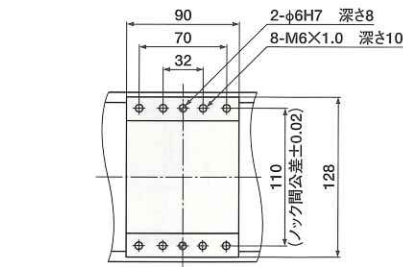
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

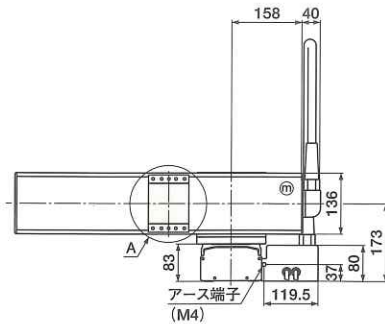
Y軸ストローク	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

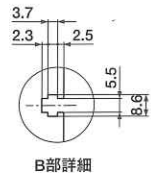
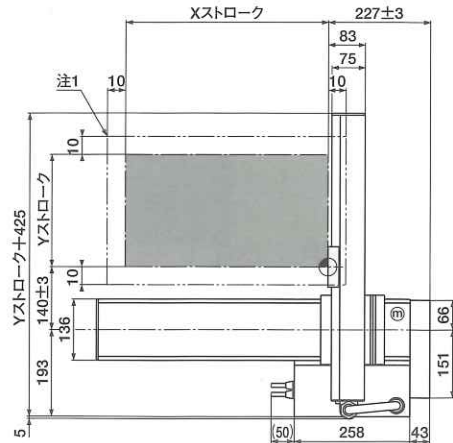
	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

A3


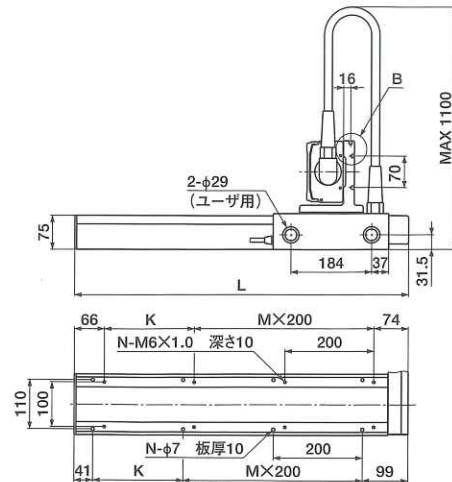
A部詳細



注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



B部詳細



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

■ロボット型式

SXYt - S - A4 - 85B - 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ドライブ型式 - 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%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長		3.5m、オプション:5m、10m	

※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。

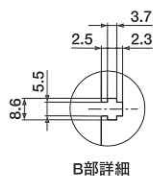
■可搬質量表

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付	
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm	
Y軸 スト ローク	150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
	250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
	350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
	450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
	550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

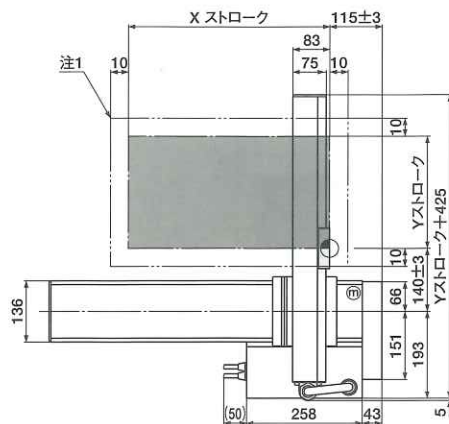
■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-0505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

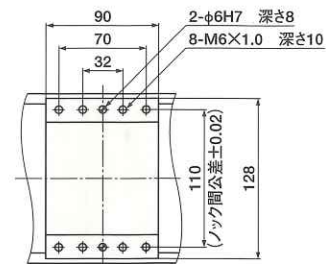
A4



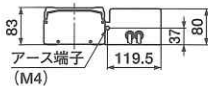
B部詳細



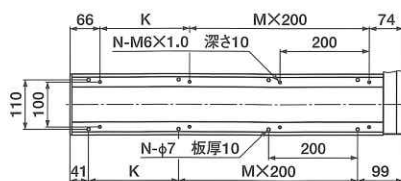
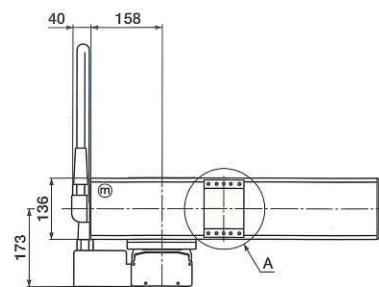
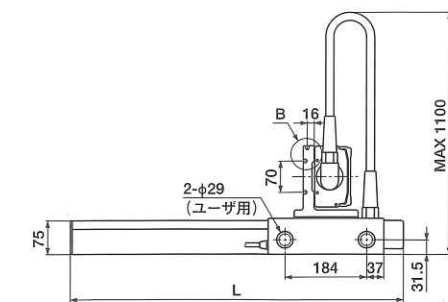
注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



A部詳細



アース端子 (M4)



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

■ロボット型式

SXYt - S - A1 - 85 - 55B - 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ドライブ方式 - 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%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

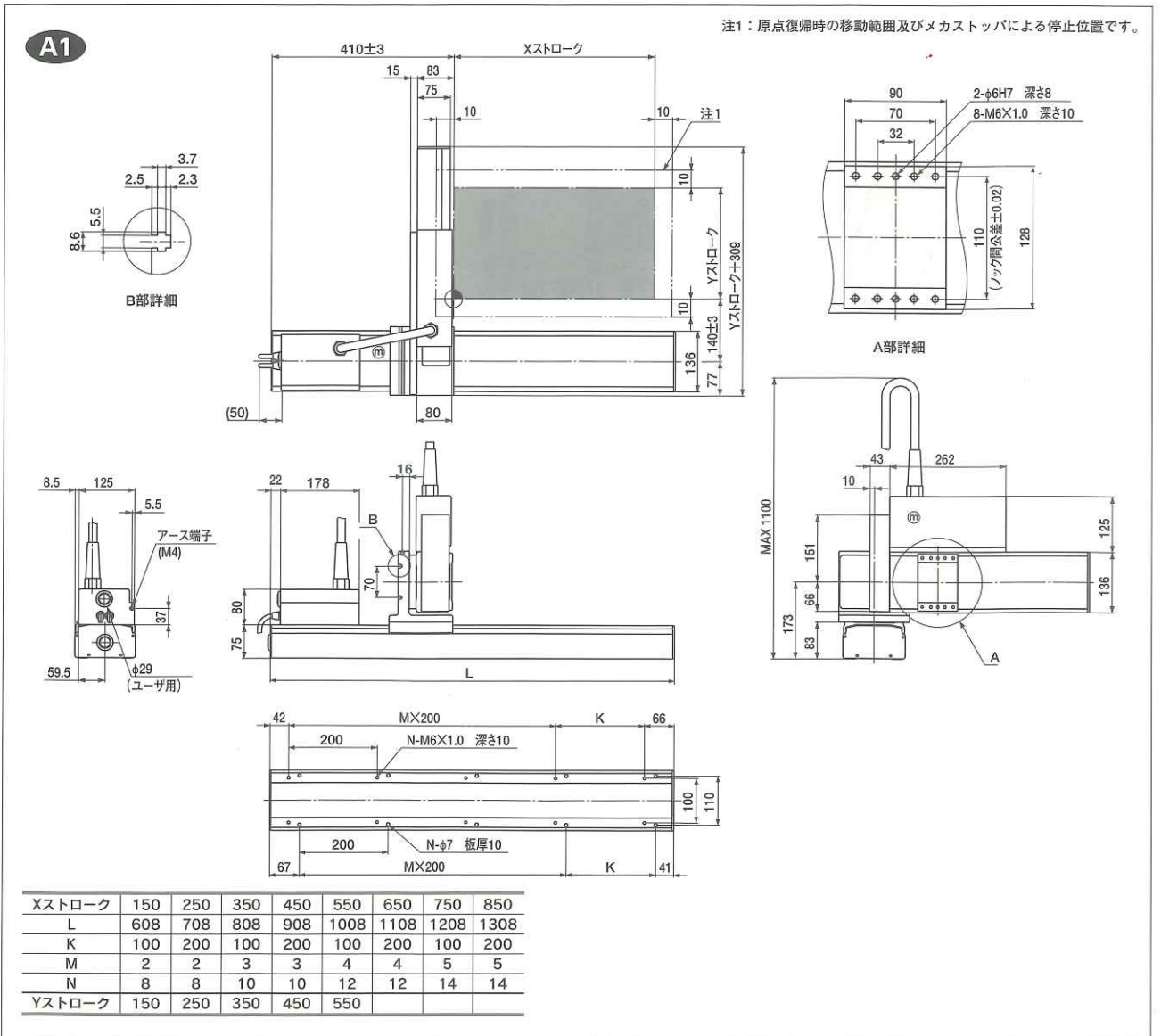
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付	
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm	
Y軸ストローク	150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
	250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
	350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
	450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
	550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2



■ロボット型式

SXYt - S - A3 - 85 - 55B - 3L - DRCH - 1505 - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組立 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ方式 - 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
	Y軸	850mm	800mm/sec, 80%
		1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

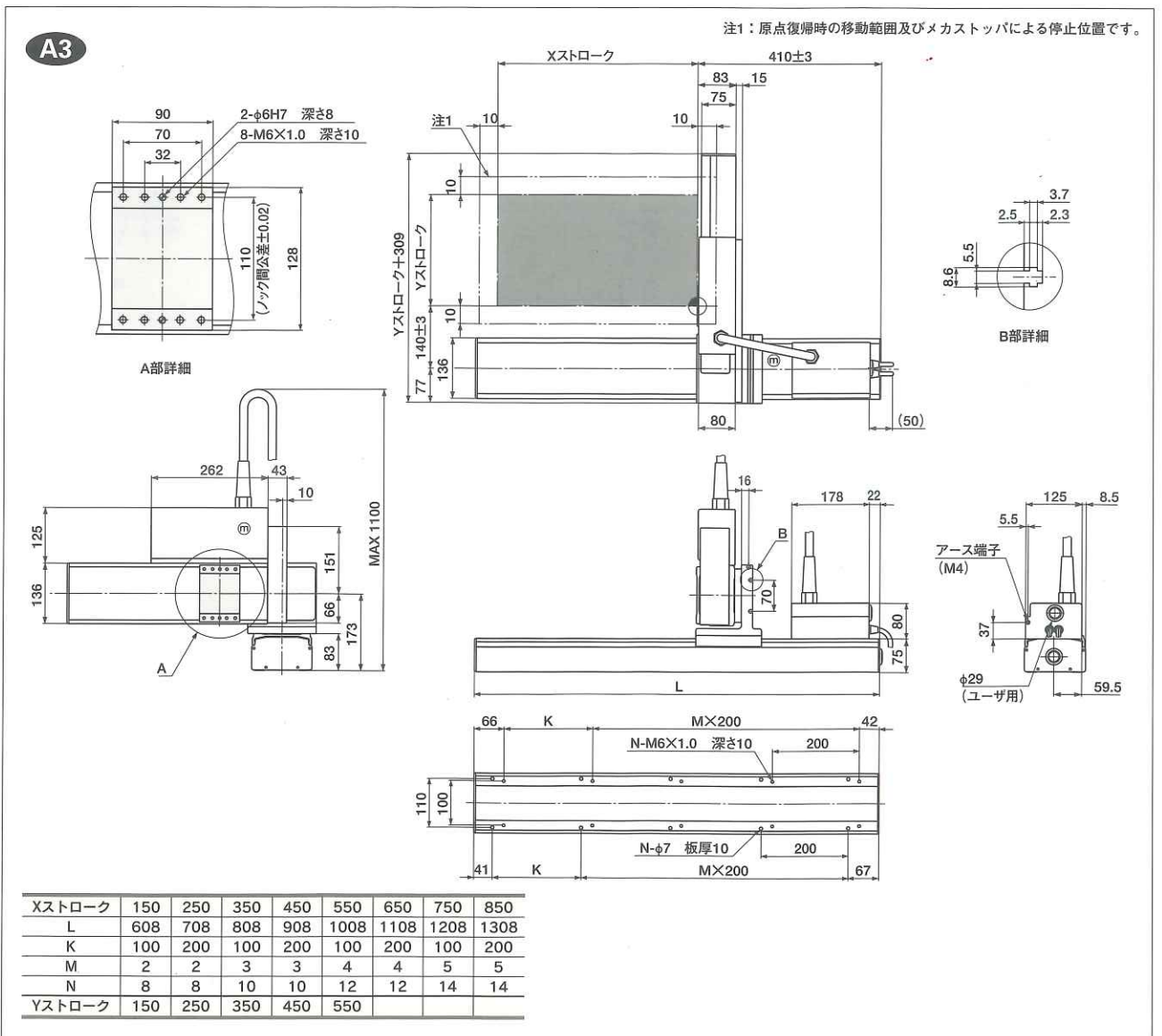
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付	
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm	
Y軸ストローク	150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
	250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
	350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
	450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
	550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2



■ロボット型式

SXYt - S - A3 - 85B - 55B - 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/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%	
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m, オプション:5m, 10m		
コントローラ	DRCH-1505, QRCH-2		

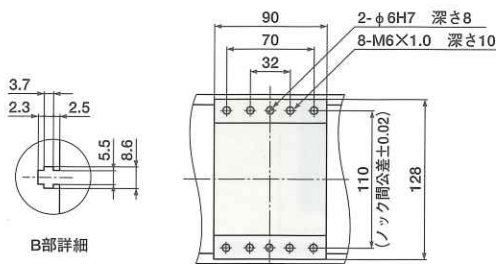
■可搬質量表

	XY2軸	ZS付		ZRS付			ZRF付			ZAS付	
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm	
Y軸ストローク	150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
	250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
	350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
	450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
	550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

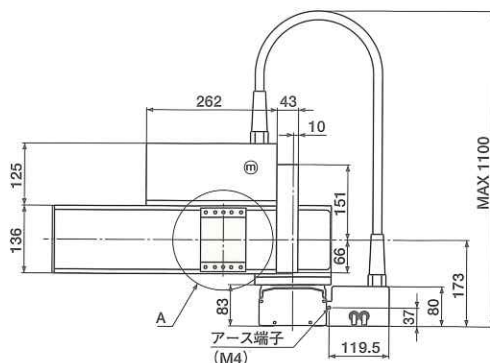
	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

※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。

A3


B部詳細

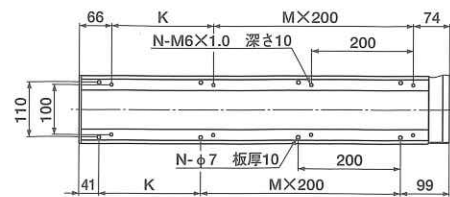
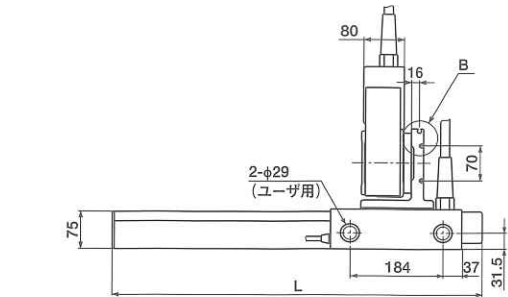
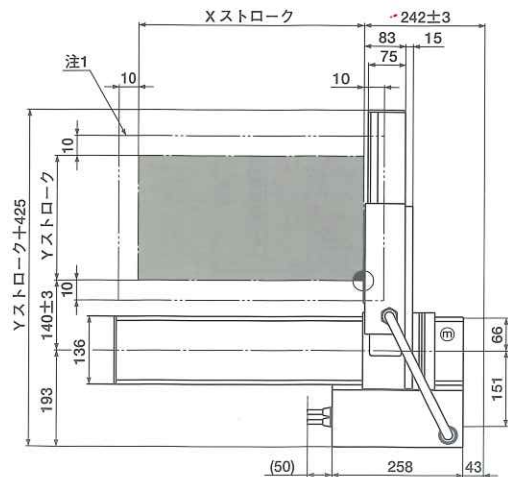
A部詳細



A

アース端子 (M4)

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



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

■ロボット型式

SXYt - S - A4 - 85B - 55B - 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 - 搭載ドライバ型式 - 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%
	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	150~850mm
	Y軸	150~550mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-1505、QRCH-2	

■可搬質量表

	XY2軸	ZS付			ZRF付			ZAS付			
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm	
Y軸ストローク	150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
	250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
	350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg
	450mm	12kg	5kg	5kg	6kg	5kg	4kg	2kg	1kg		8kg
	550mm	11kg	5kg	5kg	5kg	4kg	3kg	1kg			7kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-0505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	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。

A4

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

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

■ロボット型式
SXYt - S - M1 - 65 - 35 - 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ドライブ型式 - 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
	Y軸	850mm	800mm/sec、80%
		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	150~850mm	
	Y軸	150~350mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

■可搬質量表

Y軸ストローク	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	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。

M1

323±3 Xストローク 注1

Yストローク

Yストローク+(112±3) (原点位置の時)

Yストローク+410

298

40

75

10

10

10

10

20

10

3.7

2.3

2.5

5.5

8.6

B部詳細

φ29 (ユーザ用)

アース端子 (M4)

59.5

75

80

22

273

178

10

83

25

16

B

70

L

42

M×200

200

N-M6×1.0 深さ10

K

66

100

110

67

200

N-φ7 板厚10

M×200

K

41

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

100

70

44

32

12-M6×1.0

60

110

130

2-φ6H7 深さ6

A部詳細

MAX 1100

173

136

83

A

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

XストロークとYストロークの合計は1000以下とする。

■ロボット型式
SXYt - S - M3 - 65 - 35 - 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ドライブ型式 - 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%	
	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
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	150~850mm
	Y軸	150~350mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	

※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

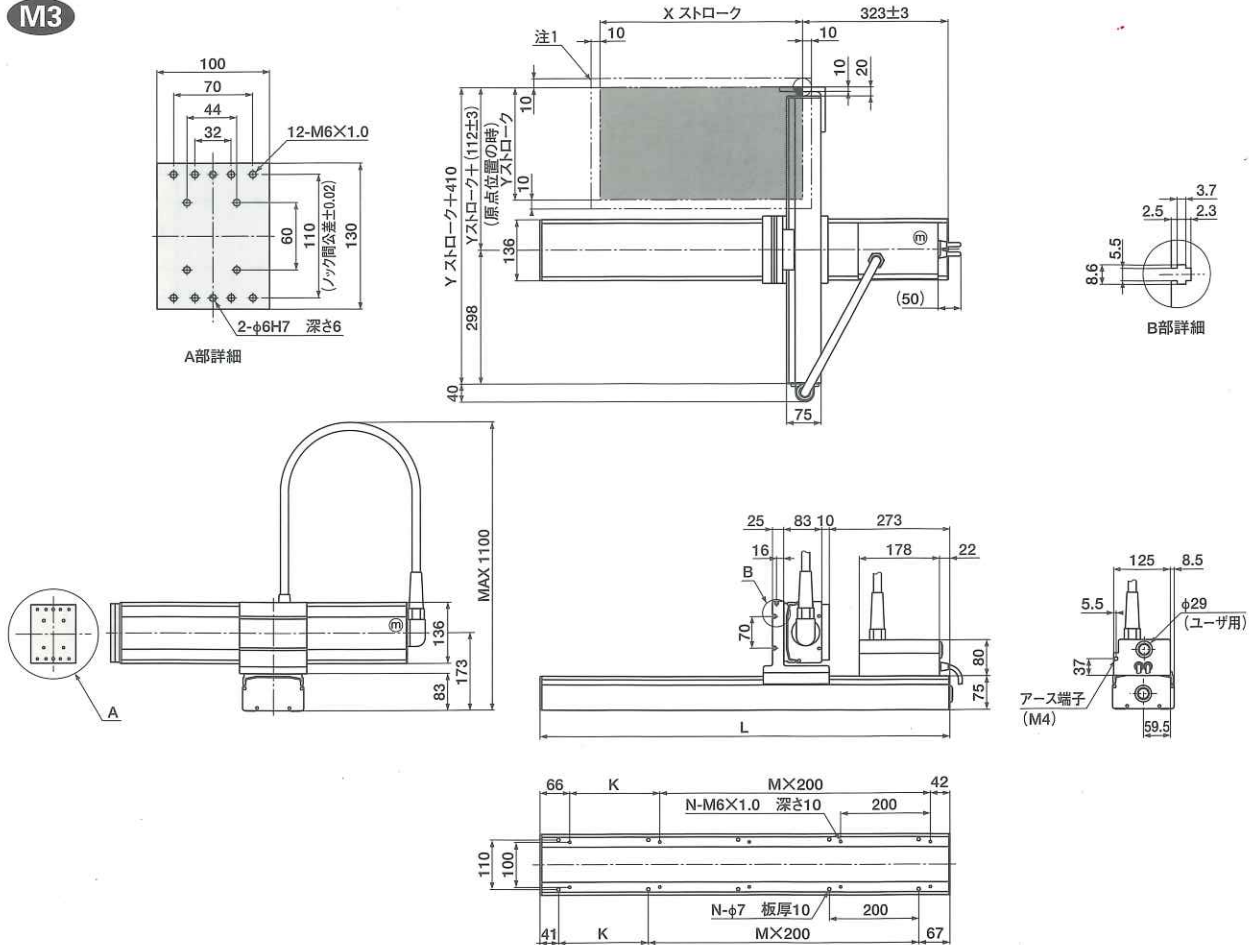
Y軸ストローク	XY2軸	ZS付			ZRS付			ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm	
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg				
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg				
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg				

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

M3

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



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

XストロークとYストロークの合計は1000以下とする。

■ロボット型式
SXYt - S - M1 - 65B - 35 - 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ドライブ型式 - 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%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150~850mm	
	Y軸	150~350mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

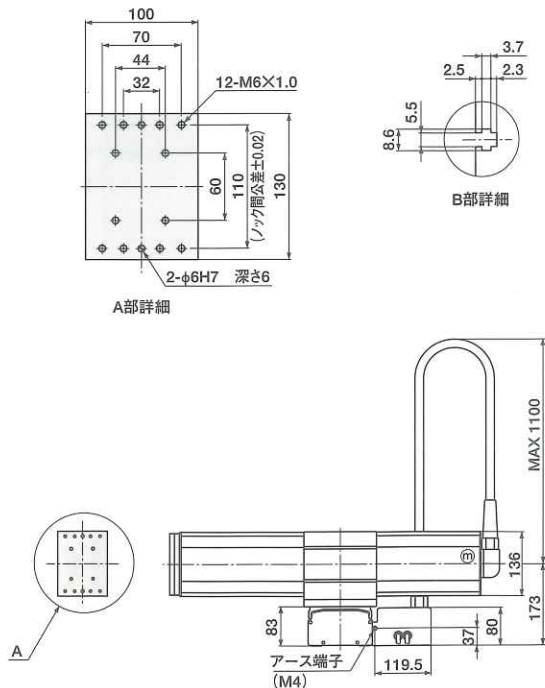
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

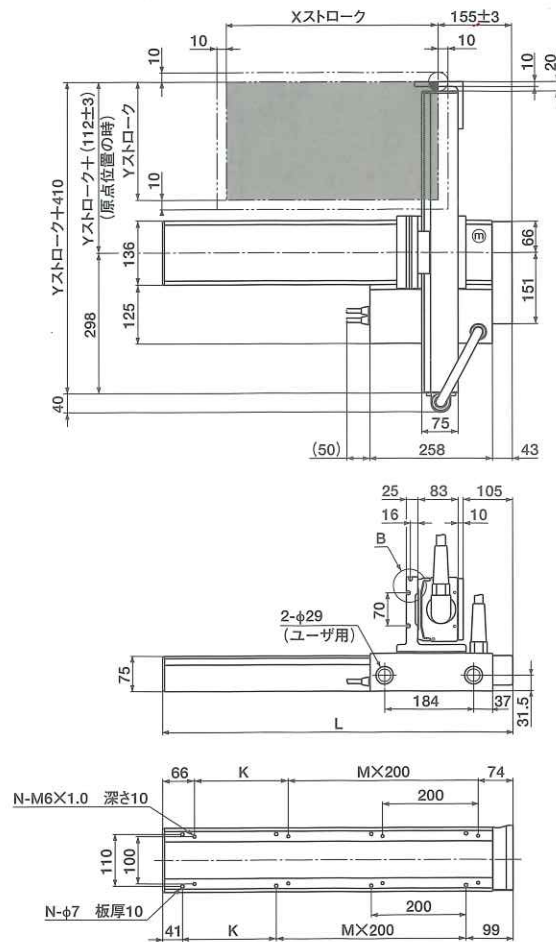
Y軸ストローク	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付	
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm	
		15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
		5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg	
	350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

M3


注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



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

XストロークとYストロークの合計は1000以下とする。

■ロボット型式

SXYt - S - M3 - 65 - 35B - 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/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%
	Y軸	1000mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0024mm/pulse	
繰り返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm	
動作範囲	X軸	150~850mm	
	Y軸	150~350mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m		

※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	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付			ZRF付			ZAS付
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

M3

A部詳細

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

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

XストロークとYストロークの合計は1000以下とする。

■ロボット型式

SXYt - S - M3 - 65B - 35B - 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 - 駆動ドライバ形式 - 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%	
分解能	Y軸	1000mm/sec
	X軸	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	Y軸	0.0024mm/pulse
	X軸	±0.02mm
減速機構	Y軸	±0.02mm
	X軸	研磨ボールネジリード 20mm
動作範囲	Y軸	研磨ボールネジリード 20mm
	X軸	150~850mm
ロボットケーブル長	Y軸	150~350mm
	X軸	3.5m、オプション:5m、10m

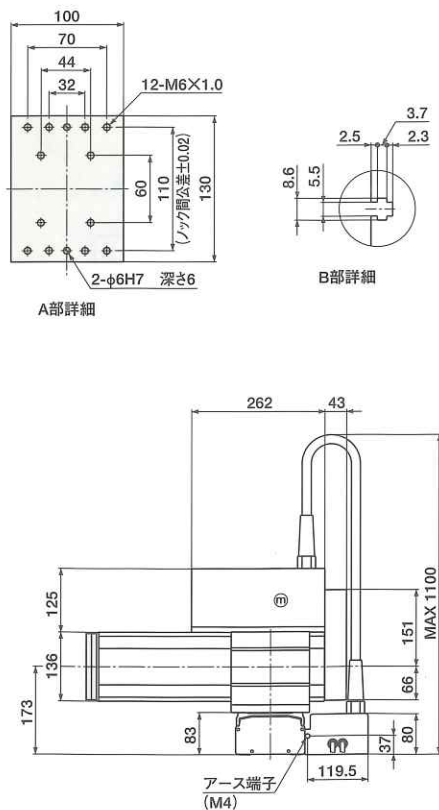
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。

■可搬質量表

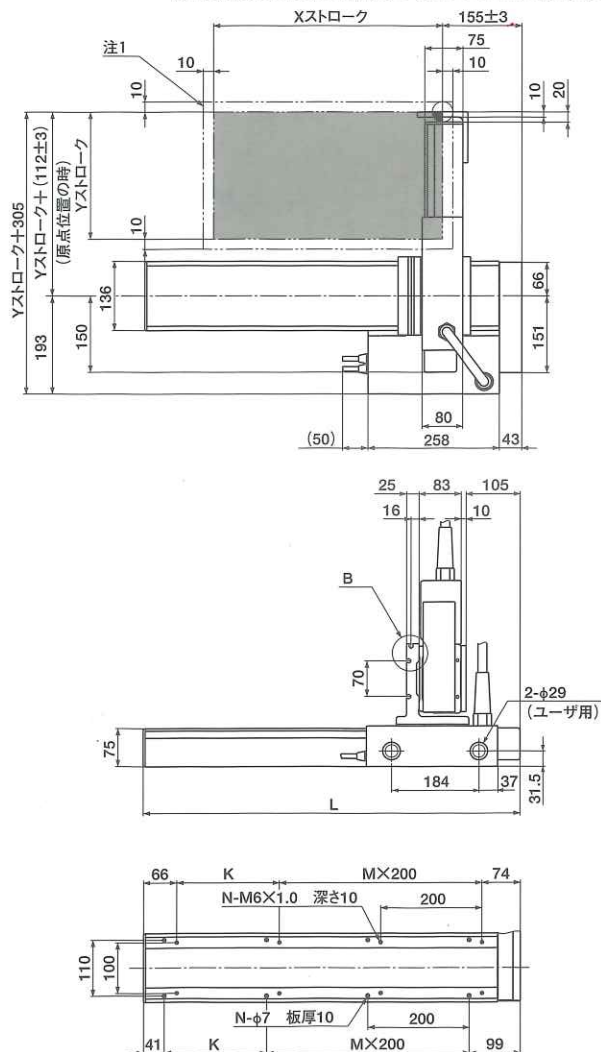
Y軸ストローク	XY2軸	ZS付			ZRS付			ZAS付		
		150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm	250mm	350mm	50~150mm
150mm	15kg	5kg	5kg	9kg	8kg	7kg	5kg	4kg	3kg	10kg
250mm	14kg	5kg	5kg	8kg	7kg	6kg	4kg	3kg	2kg	10kg
350mm	13kg	5kg	5kg	7kg	6kg	5kg	3kg	2kg	1kg	9kg

■組合せコントローラ

	XY2軸	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付	ZAS付
軸数	2軸	3軸	4軸	3軸	4軸	2軸
コントローラ	DRCH-1505	TRCH3	TRCH4	TRCH3	TRCH4	DRCH-1505
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-3	QRCH-4	QRCH-2

M3


注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



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

XストロークとYストロークの合計は1000以下とする。

■ロボット型式
SXYt - S - P1 - 55 - 45 - 3L - DRCH - 1505 - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム組立 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ方式 - 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%	
	Y軸	500mm/sec	
分解能	X軸	0.0024mm/pulse	
	Y軸	0.0012mm/pulse	
繰返し	X軸	±0.02mm	
位置決め精度	Y軸	±0.02mm	
減速機構	X軸	研磨ボールネジリード 20mm	
	Y軸	研磨ボールネジリード 10mm	
動作範囲	X軸	150~850mm	
	Y軸	150~550mm	
ロボットケーブル長	3.5m, オプション:5m, 10m		

※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

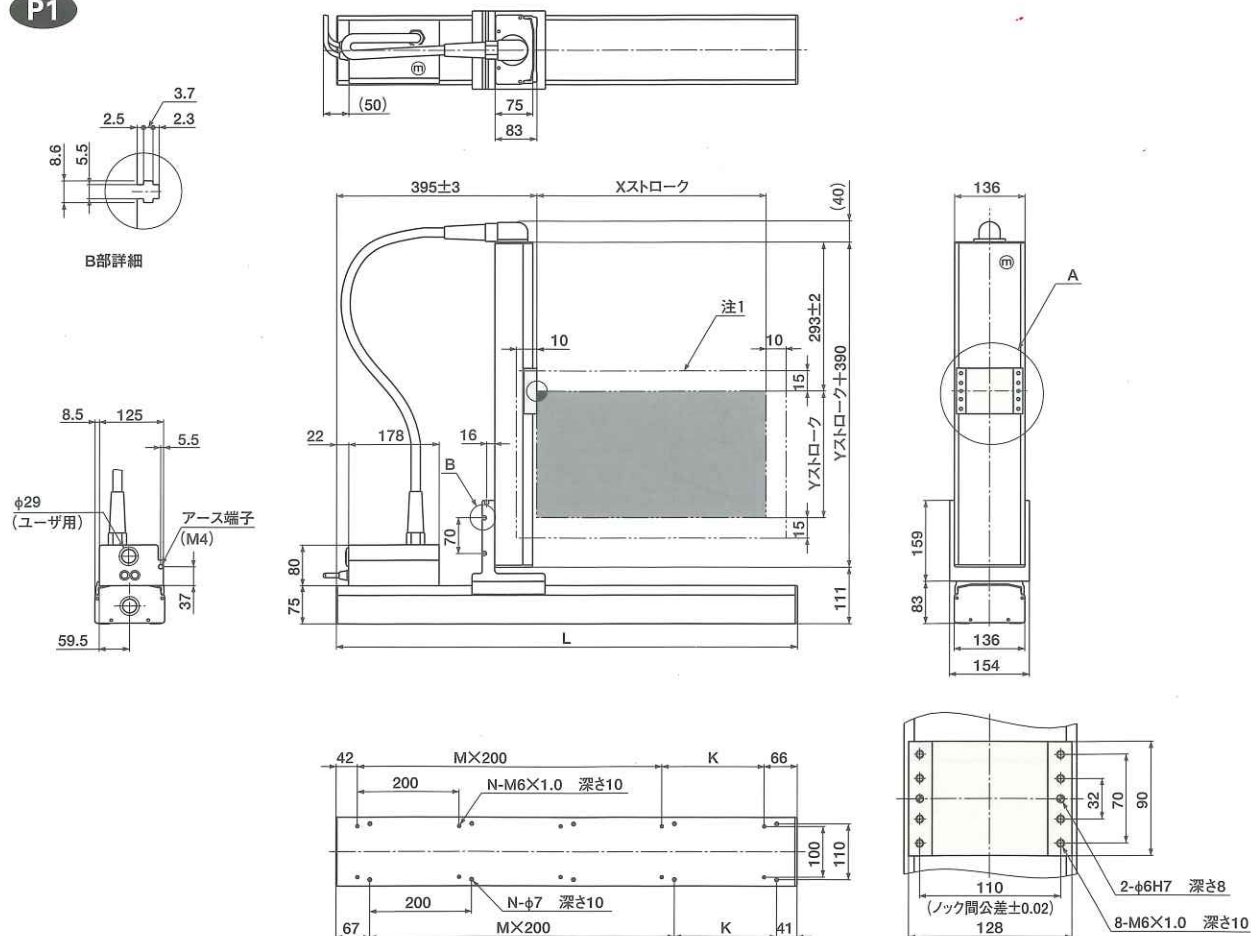
	XY2軸
ポールタイプ	8kg

■組合せコントローラ

	XY2軸
軸数	2軸
コントローラ	DRCH-1505
	QRCH-2

P1

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



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

XストロークとYストロークの合計は1000以下とする。

■ロボット型式

SXYt - S - F1 - 85 - 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ドライブ方式 - 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%
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	150~850mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	

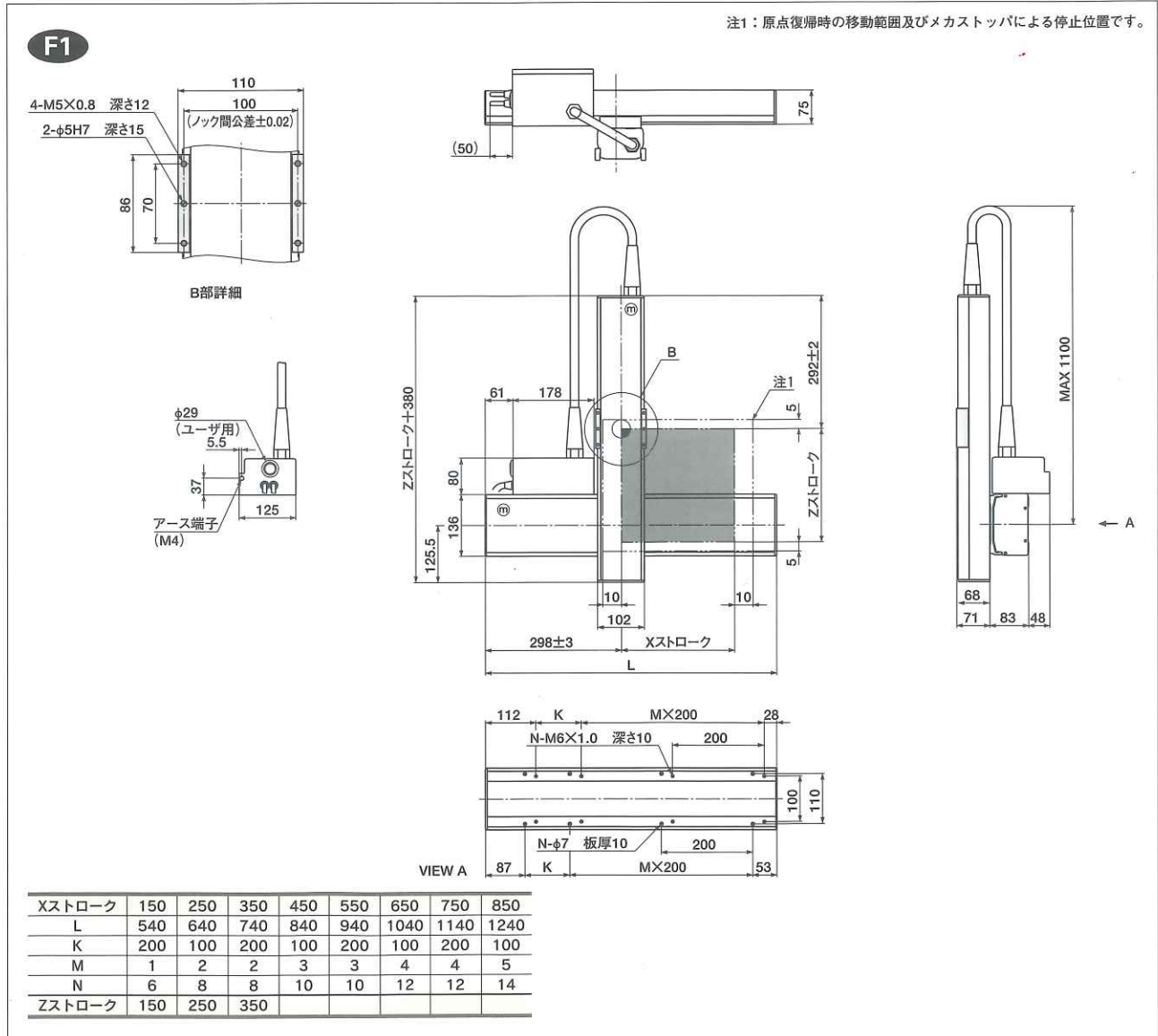
※原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
※X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZR軸ユニットを組み合わせたものです。

■可搬質量表

	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付
	150mm	150mm	150~350mm	150~350mm
XZタイプ	5kg	5kg	10kg	6kg

■組合せコントローラ

	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付
軸数	2軸	3軸	2軸	3軸
コントローラ	DRCH-0505	TRCH3	DRCH-0505	TRCH3
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-2	QRCH-3



SXYt

自立ケーブル

XZタイプ

■ロボット型式

SXYt - S - F3 - 85 - 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ドライブ方式 - 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%
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	150~850mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	

※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。

■可搬質量表

	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付
	150mm	150mm	150~350mm	150~350mm
XZタイプ	5kg	5kg	10kg	6kg

■組合せコントローラ

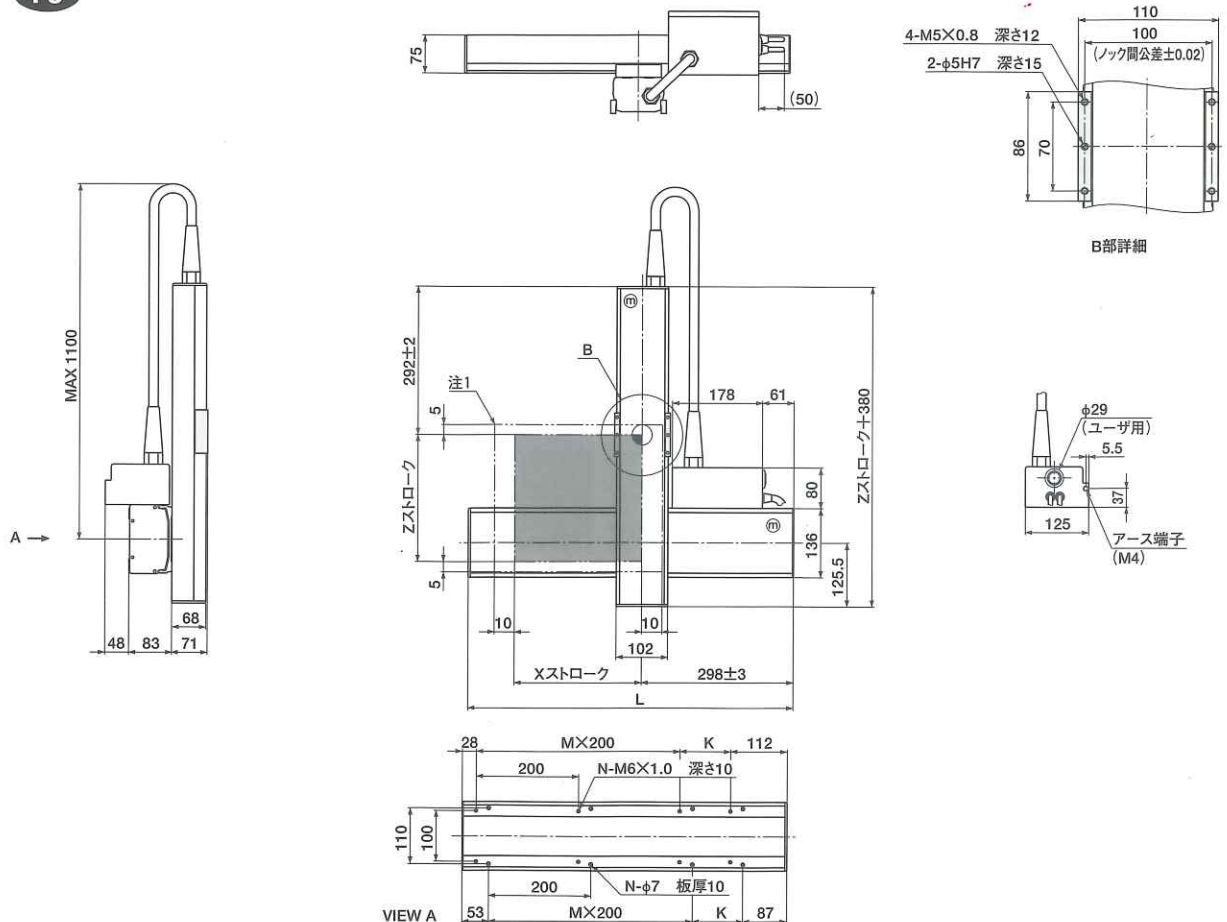
	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付
軸数	2軸	3軸	2軸	3軸
コントローラ	DRCH-0505	TRCH3	DRCH-0505	TRCH3
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-2	QRCH-3

SXYt SERIES

XZタイプ

F3

注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。



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

■ロボット型式

SXYt - S - F1 - 85B - 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ドライブ型式 - 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%
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	150~850mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	

※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。

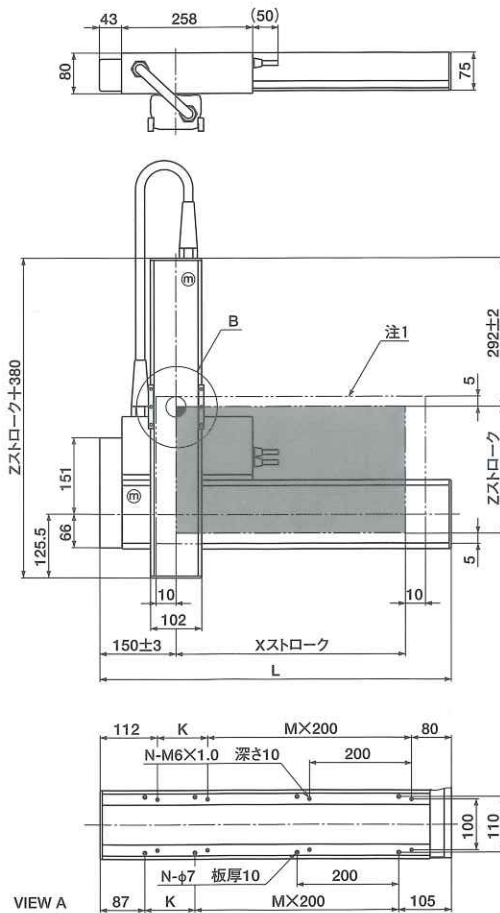
■可搬質量表

	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付
	150mm	150mm	150~350mm	150~350mm
XZタイプ	5kg	5kg	10kg	6kg

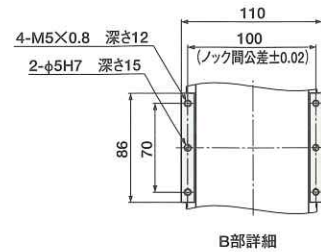
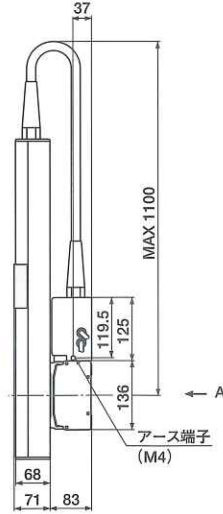
■組合せコントローラ

	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付
軸数	2軸	3軸	2軸	3軸
コントローラ	DRCH-0505	TRCH3	DRCH-0505	TRCH3
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-2	QRCH-3

F1



注1：原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	392	492	592	692	792	892	992	1092
K	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Zストローク	150	250	350					

■ロボット型式
SXYt - S - F3 - 85B - ZF - 350 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 - ケーブル長 - 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ドライブ方式 - 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%
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	150~850mm	
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	

※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。

■可搬質量表

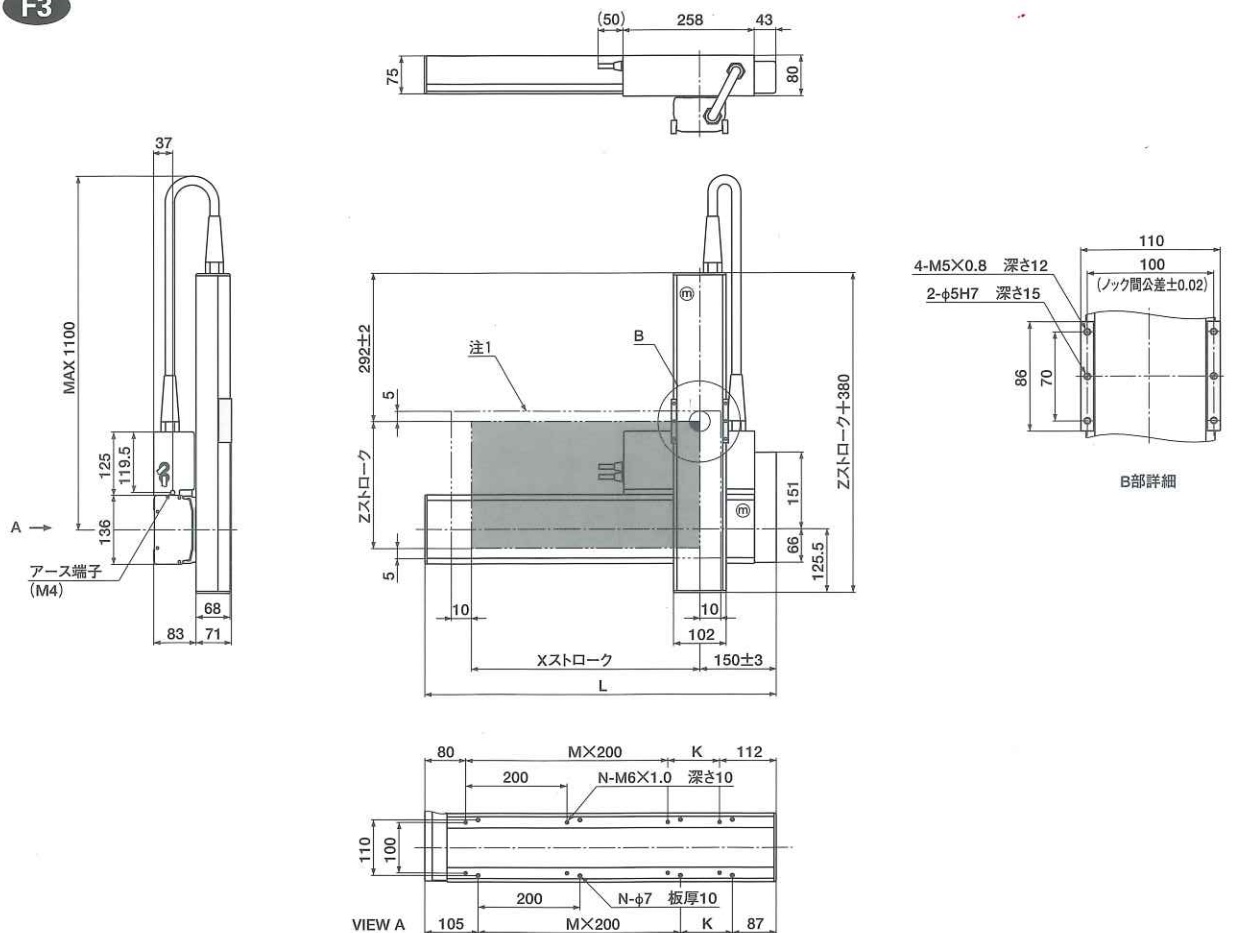
	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付
	150mm	150mm	150~350mm	150~350mm
XZタイプ	5kg	5kg	10kg	6kg

■組合せコントローラ

	ZS付	ZRS付	ZF付	ZRF付
軸数	2軸	3軸	2軸	3軸
コントローラ	DRCH-0505	TRCH3	DRCH-0505	TRCH3
	QRCH-2	QRCH-3	QRCH-2	QRCH-3

F3

注1: 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	392	492	592	692	792	892	992	1092
K	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Zストローク	150	250	350					