

XYC-4シリーズ

小さな間口で大きな仕事。

- 最大可搬質量 10kg
- 標準サイクルタイム 0.9秒台(負荷2kg時)
- バリエーション 標準

販売可能地域

| 仕様 | 日本 | 北米 | 欧州 | アジア |
|----------|----|----|----|-----|
| 標準 | | - | - | |
| セーフティー仕様 | | - | - | |

型式の詳細は別途お問い合わせください。
一部地域で販売できない場合があります。



特長

スリムなボディで設備もコンパクト

駆動構造の省スペース化と、ケーブル形状のフラット化により、クラストップレベルの小型化を実現。限られたスペースへの設置が容易で、コンパクトな設備作りに貢献。

最大可搬質量 10kg

高剛性スライドユニットとハイパワー小型ACサーボモーターの採用で、可搬質量は10kgとクラストップレベル。重量物搬送、ダブルハンド対応等、用途も拡大。

高軌跡制御機能

高い軌跡精度を要する塗布作業やシーリング作業等に威力を発揮。

手動動作時TOOLモードを選択可能

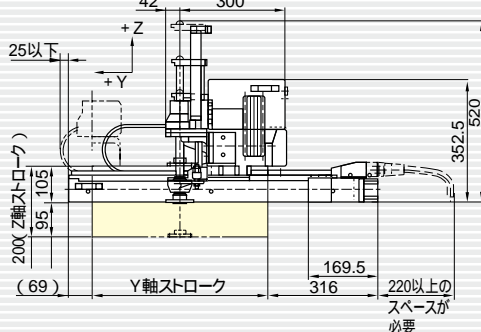
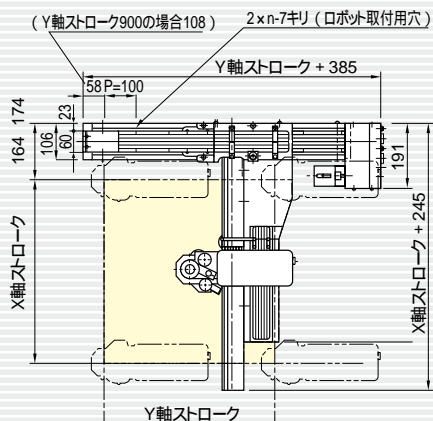
ハンドを基準に、任意の方向へ動かすことが可能になり、ティーチングが容易。

充実した品揃え

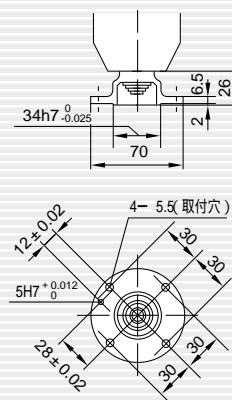
左勝手・右勝手仕様のほか、ストロークは48種。
ニーズに合わせて最適な選択が可能。

**ツール用エア配管(6回路)・電気配線(10芯)、
さらには電磁弁(3個)も標準装備**

外形寸法および動作範囲(X軸アーム方向:左勝手仕様) 右勝手仕様も準備



ツール取付面詳細

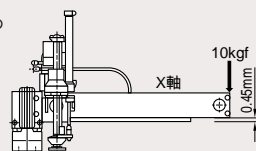


内は右勝手仕様

(単位:mm)

| Y軸ストローク(mm) | n |
|-------------|----|
| 300 | 6 |
| 400 | 7 |
| 500 | 8 |
| 600 | 9 |
| 700 | 10 |
| 900 | 11 |

X軸の剛性
XYC-40592G-L(R)の場合の
X軸フレーム先端のたわみは
0.45mm/10kgf。



仕様

本体仕様

| 項目 | 仕様 | |
|------------------|---|---|
| セット型式(注1) | XYC-40 @③© G-L(R) L:左勝手 R:右勝手] | |
| 本体型式 | XYC-40 @③© GM-L(R) L:左勝手 R:右勝手] | |
| X軸動作ストローク(②) | (②=)2:250mm, 3:350mm, 4:450mm, 5:550mm | |
| Y軸動作ストローク(④) | (④=)3:300mm, 4:400mm, 5:500mm, 6:600mm, 7:700mm, 9:900mm | |
| 上下ストローク(©) | Z(第3軸):200mm(300mmも選択可能) [© = 2:200mm, 3:300mm] | |
| 手首回転角度 | ± 270° | |
| 軸組合せ | X(第1軸) + Y(第2軸) + Z(第3軸) + T(第4軸) | |
| 最大可搬質量 | 10kg | |
| 最大速度 | X(第1軸) Y(第2軸):1,000mm/s, Z(第3軸):2,000mm/s, T(第4軸):610°/s | |
| 位置繰返し精度(注2) | X(第1軸) Y(第2軸) Z(第3軸): ± 0.025mm, T(第4軸): ± 0.02° | |
| 最大圧入力 | 98N(1秒以下) | |
| 最大許容慣性モーメント | 0.078kgm ² (可搬質量10kg時) | |
| 位置検出方式 | アブソリュートエンコーダー | |
| 駆動モーター、ブレーキ | 全軸ACサーボモーター + 重力バランスエアシリンダー、J3ブレーキ | |
| ユーザー用エア配管 | 6系統(4)電磁弁(2ポジションダブルソレノイド)3個内蔵 | |
| ユーザー用信号線 | 10芯(近接センサー等の信号線) | |
| キャリブレーション最大移動量 | フランジ中心2.6mm、手首回転0.7° | |
| エア源 (重力バランス用) | 常用圧力 | 0.5 × 10 ⁵ Pa ~ 3.5 × 10 ⁵ Pa |
| | 許容最大圧力 | 5.9 × 10 ⁵ Pa |
| 質量 | 約65kg(約143lb) X:550mm, Y:900mm, Z:300mmの場合) | |

(注1)セット型式は、ロボット本体・コントローラー一式の型式です。(注2)位置繰返し精度は、周囲温度一定時の精度です。

セット型式の見方(XYC-Gシリーズ)

XYC - 4 0 2 3 2 G - R

