

XYC-4シリーズ

本体仕様

項目	XYC4-D	
セット型式(注1)(注2)	XYC-40*a*b*cD-L(R)[L:左勝手 R:右勝手]	
本体型式	XYC-40*a*b*cDM-L(R)[L:左勝手 R:右勝手]	
X軸動作ストローク(*a)	(*a=) 2: 250mm, 3: 350mm, 4: 450mm, 5: 550mm	
Y軸動作ストローク(*b)	(*b=) 3: 300mm, 4: 400mm, 5: 500mm, 6: 600mm, 7: 700mm, 9: 900mm	
上下ストローク(*c)	(*c=) 2: 200mm, 3: 300mm	
手首回転角度	± 270 °	
軸組合わせ	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)およびY(第2軸): 1000mm/s	
	Z(第3軸): 2000mm/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)	
T軸最大許容慣性モーメント	0.078 kgm ²	
位置検出方式	簡易型アブソリュートエンコーダ	
駆動モータ	全軸ACサーボモータ + 重力バランスエアリンダ, J3ブレーキ	
エア源(重力バランス用)	常用圧力	0.05 ~ 0.35MPa
	許容最大圧力	0.59MPa
質量	約66kg (最も重いXYC-40593DM-L(R)の場合)	

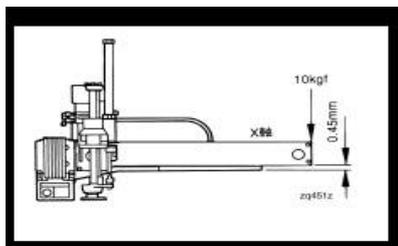
注1: セット型式はロボット本体・コントローラ・オペレーティングパネル等を含む一式の型式です。

注2: 位置繰返し精度は周囲温度一定時の精度です。

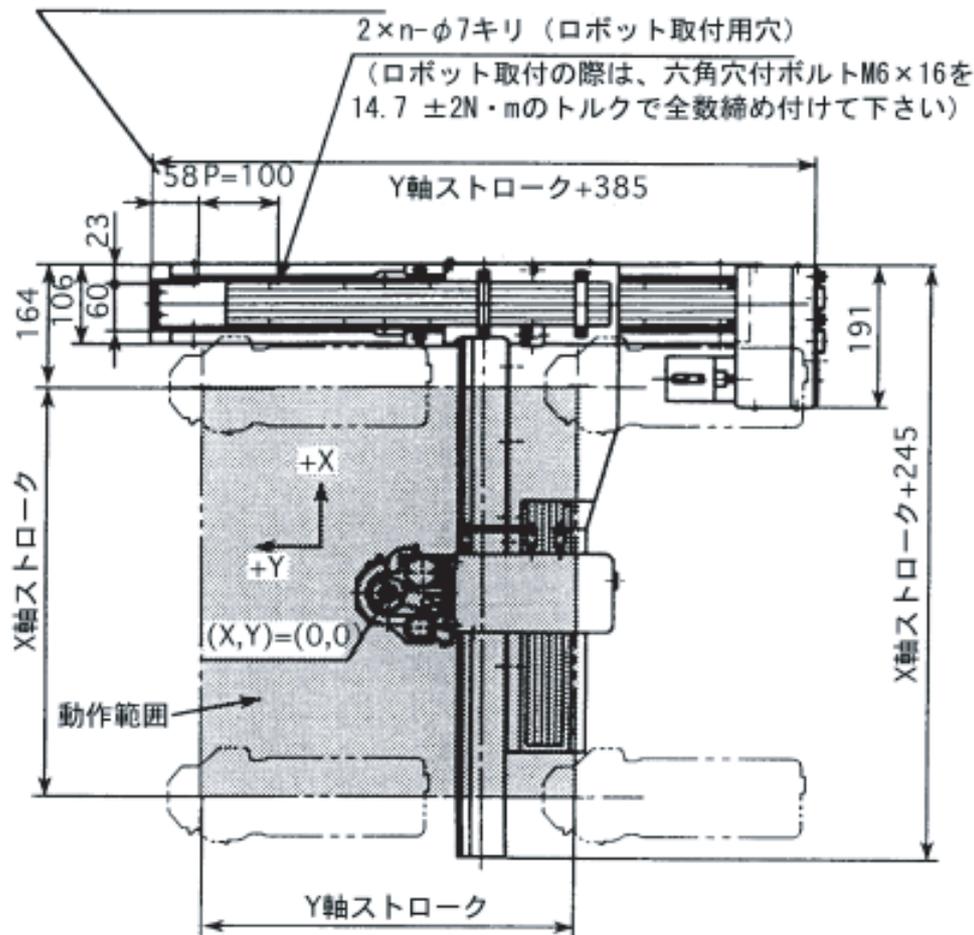
X軸の剛性

X軸は片持ち構造のため他の軸と比べ剛性が小さくなっています。

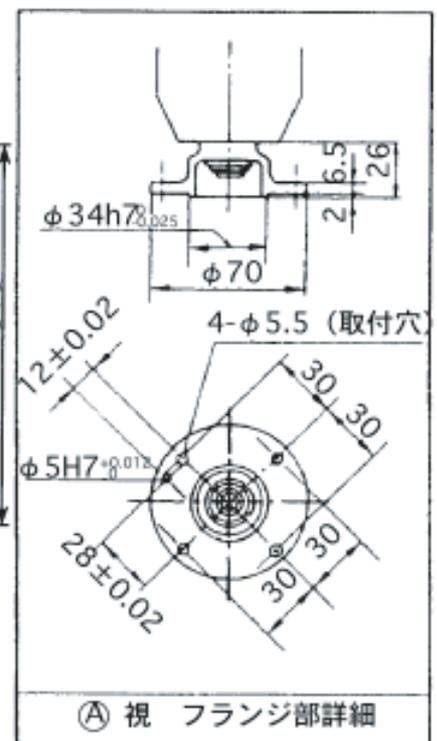
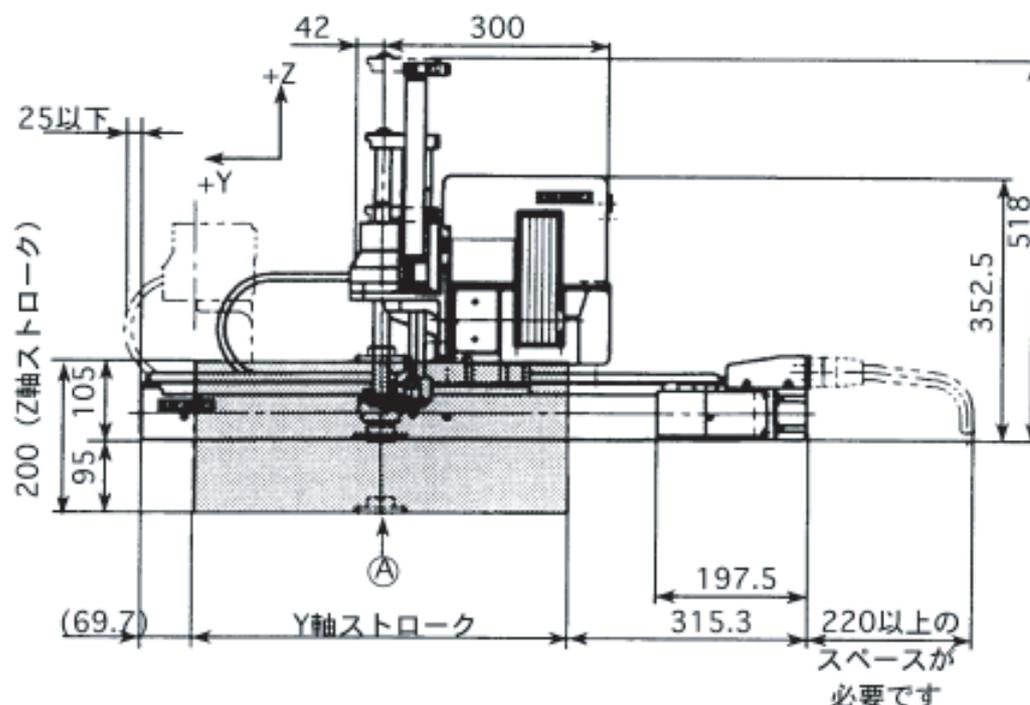
XYC-40592DM-L(R)の場合のX軸フレーム先端のたわみは0.45mm/10kgです。



(Y軸ストローク900の場合108)



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



注：原位置(X,Y,Z,T)=(0,0,0,0)は、X軸・Y軸ストロークの中間位置、Z軸は取付ベース下面、
 T軸はフランジ部詳細図の位置になります。