

XY シリーズ 直角座標ロボット

ロボット本体の仕様 [XY 型]

項目	仕様		
セット型式(注1)	XY-42<1><2><3>C	XY-45<1><2><3>C	
本体型式	XY-4W<1><2><3>C		
X軸動作ストローク	200mm,300mm,400mm (<1>;2:200mm,3:300mm,4:400mm)		
Y軸動作ストローク	200mm,350mm,500mm,650mm (<2>;2:200mm,3:350mm,5:500mm,6:650mm)		
Z軸動作ストローク	180mm(100mm,250mmも選択可能) (<3>1:100mm,2:180mm,3:250mm)		
手首回転角度	T; \pm 180°		
軸組み合わせ	X + Y + Z + T		
最大可搬質量	2kg	5kg	
最大速度	X,Y,Z;2,000mm/s T;700°/s		
位置繰返し精度(注2)	X,Y,Z; \pm 0.03mm T; \pm 0.02°		
最大圧入力	98N(10kgf)(1秒間以下)		
最大許容慣性モーメント	$2.5 \times 10^{-3} \text{kgm}^2(0.025 \text{kgfcm}^2)$	$6.2 \times 10^{-3} \text{kgm}^2(0.063 \text{kgfcm}^2)$	
位置検出方式	簡易型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 + Z軸重力バランスエアシリンダー, Z軸ブレーキ		
キャリブレーション最大移動量	フランジ中心 3.5mm,手首回転1.0°		
エア源 (重力パ ランス用)	常用圧力	$1.6 \times 10^5 \text{Pa}(1.6 \text{kgf/cm}^2)$ 以上	$3.2 \times 10^5 \text{Pa}(3.3 \text{kgf/cm}^2)$ 以上
	許容最大圧力	$5.9 \times 10^5 \text{Pa}(6 \text{kgf/cm}^2)$	
質量	約106kg(X;400mm,Y;650mm,Z;180mmの場合)		

注 1)セット型式はロボット本体, コントローラー, オペレーティングパネル一式の型式です。

注 2)位置繰返し精度は周囲温度一定時の精度です。

XYシリーズロボットコントローラの仕様

項目	仕様	
適用ロボット	直角座標型 (XYシリーズ)	
型式	RC3-X4A	
制御軸数	4軸	
制御方式	PTP, CP3次元直線, 2次元円弧	
駆動方式	全軸オールデジタルACサーボ	
使用言語	簡易デンソーロボット言語	
メモリー容量	4,000ステップ, 1,500ポイント (オプション 8,000ステップ 2,500ポイント)	
教示プログラム分割数	100	
教示方式	1) ダイレクトティーチング 2) リモートティーチング 3) 数値入力 (MDI)	
外部信号 (I/O)	入力信号	ユーザー開放24点 + システム固定23点
	出力信号	ユーザー開放32点 + システム固定31点
外部通信	RS-232C	2回線 (<1> 視覚装置 <2> パソコン又はプリンター)
ケーブル 長	本体間ケーブル	付属3m(オプション 6m)
	I/Oケーブル	(オプション 8m, 15m)
	電源ケーブル	付属 5m
	オペレーティング パネルケーブル	付属0.2m(オプション4m, 6m)
環境条件(動作時)	温度0 ~ 40 湿度90%RH以下 (結露なきこと)	
電源	3相AC200V + 10%, -15%, 50/60Hz, 1.5k VA (第3種接地)	
質量	約18kg(付属ケーブル除く)	