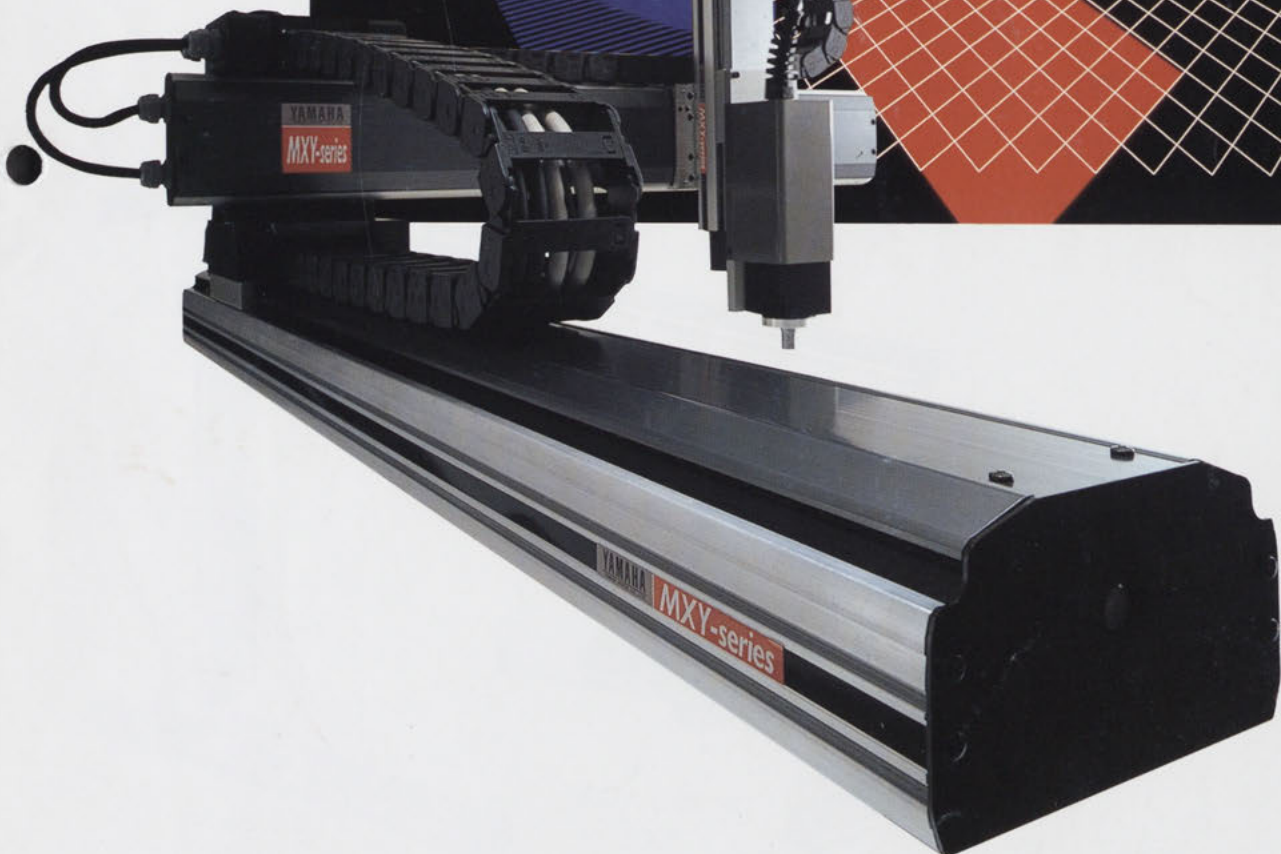
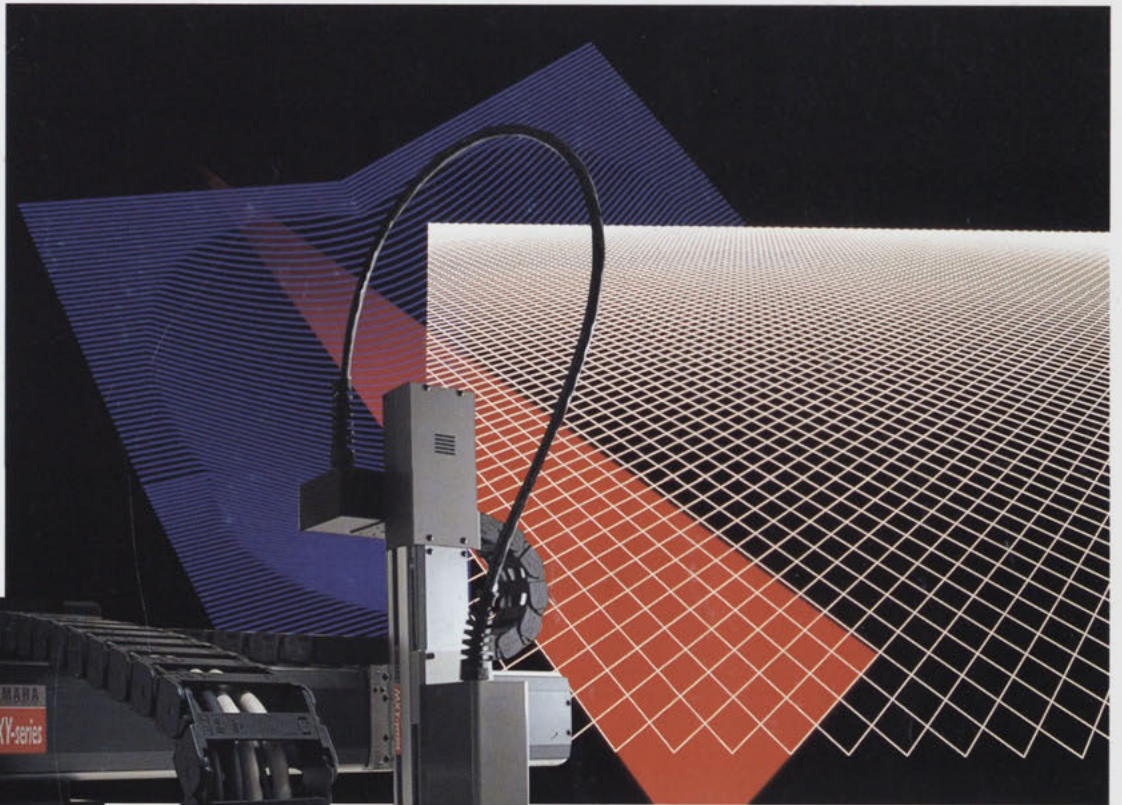


YAMAHA

産業用ロボット

ヤマハ直交型ロボット

XY SERIES





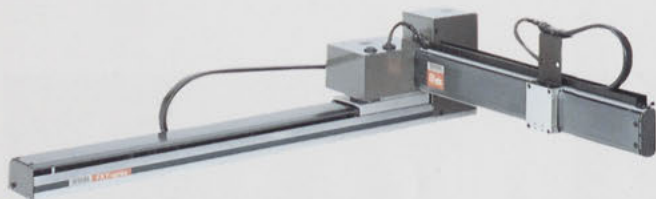
ヤマハ直交型ロボット

XY SERIES

信頼と実績のDCサーボモータシリーズ

FXYSERIES

軽作業に最適です。動作範囲の大きいFXYLもラインアップ。



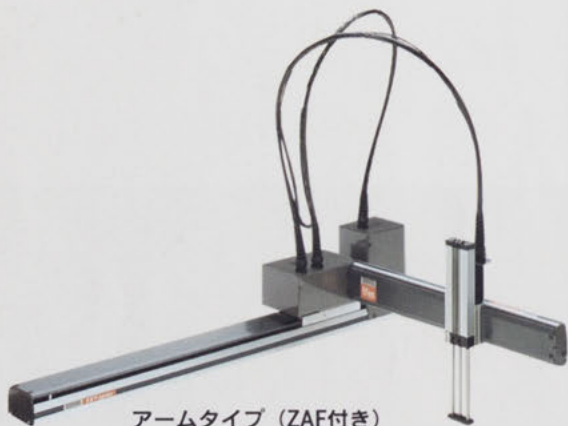
アームタイプフラットケーブル仕様

FXYS



アームタイプ (ZP付き)

FXYS



アームタイプ (ZAF付き)

FXYS



XZタイプ (ZP付き)

FXYS



アームタイプ

FXYL

シンプル構造のメカニズム、全機種アルミベースフレーム採用で軽量、高剛性。
 精緻なメカニズムと高度なコントロール機能を有し高速、高精度、そして容易な操作性を実現。
 さらに豊富なバリエーションであらゆる用途に最適に対応します。

SXY SERIES

広範な用途の標準タイプです。低価格のSXYI、動作範囲の大きいSXYLもラインアップ。



NEW
ACサーボモータシリーズ
AC

ヤマハ直交型ロボット

XY SERIES

メンテナンスフリーのACサーボモータシリーズ

SXYA SERIES

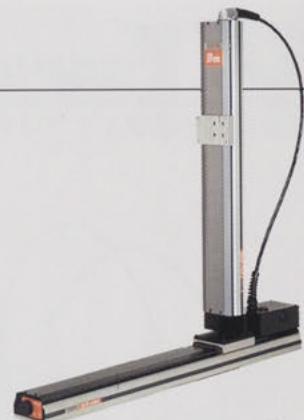
好評のSXYシリーズのACサーボモータ仕様です。



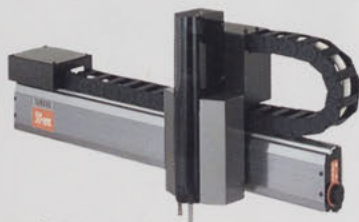
アームタイプ(ZRSA付き)
SXYA



ムービングアームタイプ
SXYA



ボールタイプ
SXYA



XZタイプ(ZSA付き)
SXYA



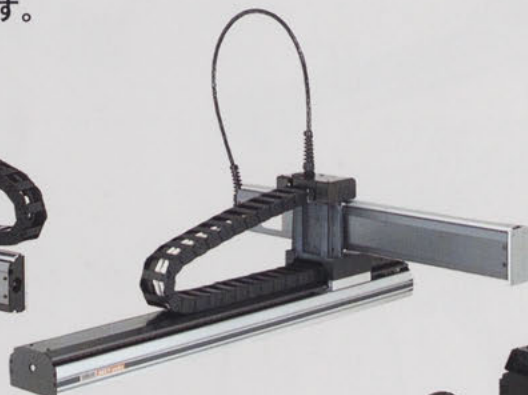
アームタイプ(ZFA付き)
SXYLA

MXYA SERIES

ACサーボモータ仕様の重荷重作業向けです。



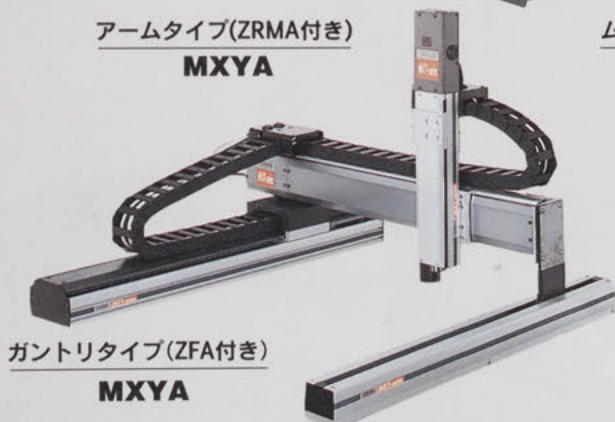
アームタイプ(ZRMA付き)
MXYA



ムービングアームタイプ
MXYA



ボールタイプ
MXYA



ガントリータイプ(ZFA付き)
MXYA



XZタイプ(ZRFA付き)
MXYA

HXYA SERIES

大きな動作範囲が必要な重荷重作業に最適です。さらに大きな動作範囲のHXYLAもラインアップ。



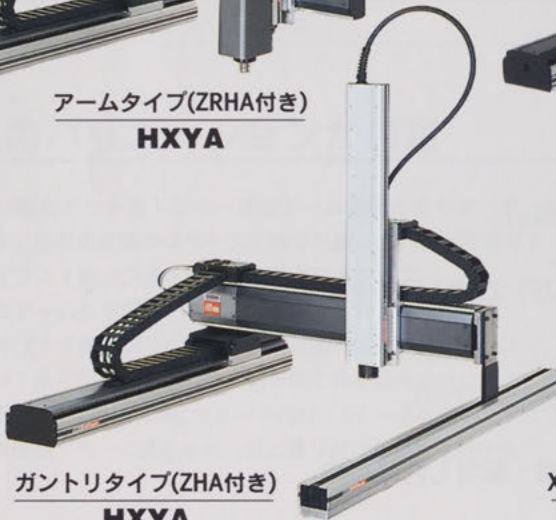
アームタイプ(ZRHA付き)
HXYA



ムービングアームタイプ
HXYA



ボールタイプ3軸
HXYA



ガントリタイプ(ZHA付き)
HXYA



XZタイプ(ZRHA付き)
HXYA



アームタイプ(ZRLA付き)
HXYLA



ムービングアームタイプ
HXYLA



ボールタイプ3軸
HXYLA



ガントリタイプ(ZLA付き)
HXYLA



ダブルアームタイプ
HXYLA

ベストFAシステム ヤマハ直交型ロボットXYシリーズ

FXYSERIES 音の静かなベルト駆動を採用した、小型・軽量・超高速タイプ

FXYSERIES

- 抜群の低価格を実現。
- 最高速1700mm/secにより、タクトの短縮化に貢献。
- 信号線・電源線・エアー配管内蔵のフラットケーブル仕様は、全高が低いため装置内の組込みも自由。
- エアー駆動の標準Z軸ユニットを用意(50・100・150mm)。
- 新たにサーボZ軸(ZP)を追加。

FXYL

- X軸ストロークを1950mmまで延ばしたロングタイプ。
- 全高の低いケーブルベア仕様が標準で、ユーザー配線・配管も内蔵可能。

SXYSERIES 豊富なバリエーションで、幅広いニーズに対応 好評のシリーズに、低価格、ロングタイプ、AC仕様が追加

SXYI

- 抜群の低価格を実現。
- 最大可搬重量20kgを確保。

SXY

- 高速(1400mm/sec)・高精度(±0.02mm)・高剛性(15kg)。
- アームの組合せが豊富で、あらゆる用途に対応可能。
- 従来の高速型ZR軸(ZS、ZRS)に加え、高剛性型Z軸(ZF) ZR軸(ZRF)を追加。

SXYL

- SXYシリーズのロングストロークタイプ。最大1950mmまで対応。
- 最高速度は、1700mm/secを実現。
- 全高の低いケーブルベア仕様が標準で、ユーザー配線・配管も内蔵可能。

SXYA/SXYLA

- ACサーボの採用により、メンテナンスフリーを実現。
- 全高の低いケーブルベア仕様が標準で、ユーザー配線・配管も内蔵可能。

MXYASERIES 高性能、低価格の、ハイコストパフォーマンスモデル

MXYA

- 高出力ACサーボモータと高剛性軽量フレームの採用で高性能。
- 高速(1400mm/sec)・高精度(±0.02mm)・高剛性(30kg)。
- 先端Z・R軸にも、高速型(ZRMA)と高剛性型(ZFA、ZRFA)をラインナップ。

HXYASERIES 抜群の最大可搬質量を備えた、高剛性タイプ

HXYA

- 最大可搬質量50kgを1400mm/secの高速で位置決め可能。
- スライド上下タイプ(ZRLA、ZLA)と全体上下タイプ(ZRHA、ZHA)の高可搬質量(30kg) Z・R軸ユニットを用意。

HXYLA

- X軸最長2050mm、Y軸最長1050mmと広い動作範囲まで対応。
- 高剛性で最大可搬質量50kg。

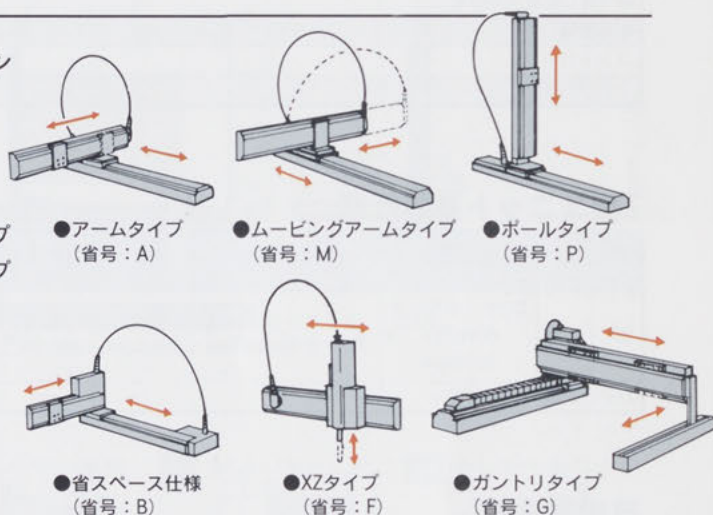
■基本性能

	最大可搬重量	最高速度(XY合成)	繰り返し位置決め精度	最大動作範囲(X×Y)
FXY	5kg	1700mm/sec	±0.08mm	650×450mm
FXYL	5kg	1700mm/sec	±0.08mm	1950×450mm
SXYI	20kg	700mm/sec	±0.04mm	650×550mm
SXY	15kg	1400mm/sec	±0.02mm	850×550mm
SXYL	10kg	1700mm/sec	±0.08mm	1950×550mm
SXYA	15kg	1400mm/sec	±0.02mm	850×550mm
SXYLA	10kg	1700mm/sec	±0.08mm	1950×550mm
MXYA	A: アームタイプ 20kg G: ガントリタイプ 30kg	1400mm/sec	±0.02mm	1050×550mm 1050×650mm
HXYA	A: アームタイプ 30kg G: ガントリタイプ 50kg	1400mm/sec	±0.02mm	1050×650mm 1050×1050mm
HXYLA	A: アームタイプ 30kg G: ガントリタイプ 50kg	1400mm/sec	±0.04mm	1950×650mm 2050×1050mm

アームのバリエーションが豊富

■ヤマハ直交型ロボットXYシリーズはアームの組み合わせパターンが豊富です。作業の形態やスペースに合せた組み合わせが可能です

- アームタイプ：Y軸のブラケット部が動作するタイプ
- ムービングアームタイプ：Y軸アーム全体が動作するタイプ
- ボールタイプ：Y軸のブラケットが垂直に動作するタイプ
- XZタイプ：水平移動のX軸と垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ
- ガントリタイプ：Y軸の先端にサポートのガイドレールがついたタイプ
- 省スペース仕様：モータ部を本体の横に取り付けた全長短縮仕様



ロボットの機能を最大限に引き出すヤマハロボットコントローラ群



DRC1~3

DCサーボモータ用 ACサーボモータ用

DRC DRCA

低価格2軸専用コントローラ



QRC

DCサーボモータ用 ACサーボモータ用

QRC QRCA

MRC MRCAコントローラの基本性能をそのままにコストダウンを図った2~4軸用高性能コントローラ



MRC-40

DCサーボモータ用 ACサーボモータ用

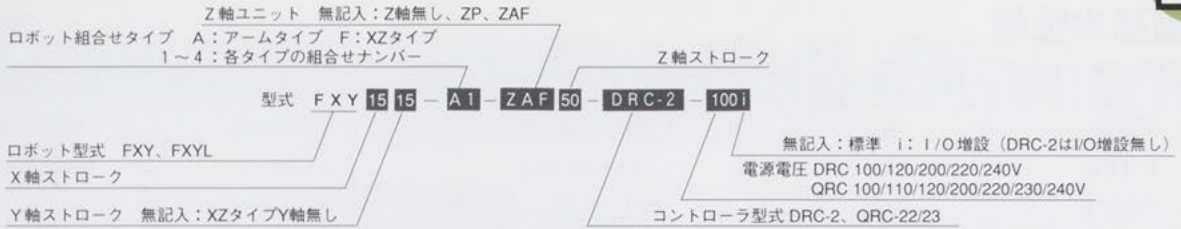
MRC MRCA

2~8軸制御の高性能大容量対応コントローラ



MRC-80

型式



※フラットケーブル仕様希望の場合、上記型式の他にフラットケーブル仕様と御指定願います。
※原点位置を変更したい場合はその旨ご連絡ください。四隅どの位置にも可能です。

機械本体基本仕様

ロボット本体	FXYSERIES (DCサーボ)		FXYLシリーズ (DCサーボ)
組合せタイプ	A：アームタイプ F：XZタイプ※1 A：アームタイプ フラットケーブル仕様		A：アームタイプ
自由度	標準：X軸、Y軸 オプション：Z軸		
駆動方式	X軸	DCサーボモータ：75W/75V 3000rpm	
	Y軸	DCサーボモータ：40W/75V 3000rpm	
減速機構	X軸	タイミングベルト (リード24mm相当)	
	Y軸	タイミングベルト (リード24mm相当)	
動作範囲	X軸	250、350、450、550、650mm (OP 150mm)	750、950、1150、1350、1550、1750、1950mm
	Y軸	150、250、350、450mm	
最高速度	X軸	1200mm/sec	
	Y軸	1200mm/sec	
分解能	XY 0.012mm/pulse		
繰り返し位置決め精度	±0.08mm		
本体質量	FXY15・15-A：13kg	FXY65・45-A：18kg	FXYL195・45-A：33kg
コントローラ	下記組み合わせコントローラ表参照		
ケーブル長	3.5m (OP 5m)		

※1 XZタイプはX軸にFXYアームタイプのY軸、Z軸にZPを組み合わせたものです。

Z軸ユニット基本仕様

型式	軸	駆動方式	減速機構	分解能	最高速度	繰り返し位置決め精度	動作範囲	最大可搬質量	ユニット質量
ZP	Z軸	DCサーボモータ 60W/75V 3000rpm	タイミングベルト (リード20mm相当)	0.005 mm/pulse	1000 mm/sec	±0.08mm	100mm	2kg	ZP100 3.0kg
ZAF	Z軸	エア	-	-	-	-	50、100、150mm	4kg	ZAF150 1.5kg

可搬質量表

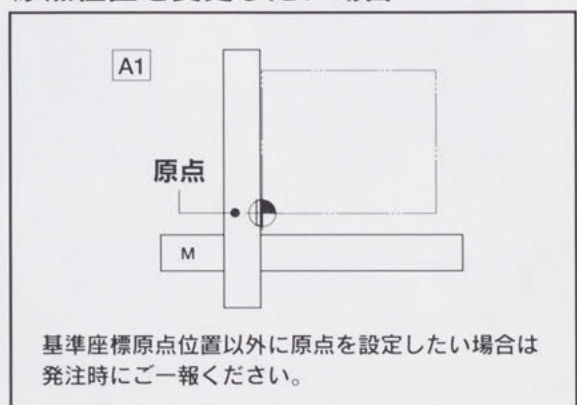
(単位：kg)

ロボット型式	タイプ	Y軸ストローク	XY2軸	ZP付き	ZAF付き
FXY FXYL	A	150mm～350mm	5	2	4
		450mm	3	-	2
	XZ	-	-	2	4

組み合わせコントローラ

ロボット型式	付加軸	軸数	コントローラ
FXY FXYL	XY2軸 ZAF付き	2軸	DRC-2、 QRC-22
	ZP付き	3軸	QRC-23
FXY XZ	ZP付き	2軸	DRC-2、QRC-22

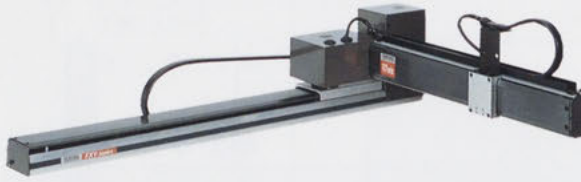
原点位置を変更したい場合



FXYSERIES

アームタイプ フラットケーブル仕様(オプション)

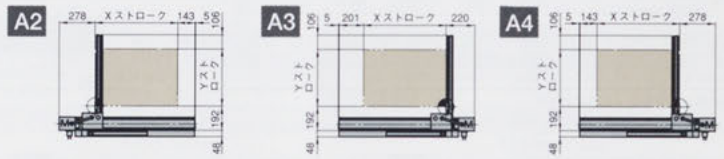
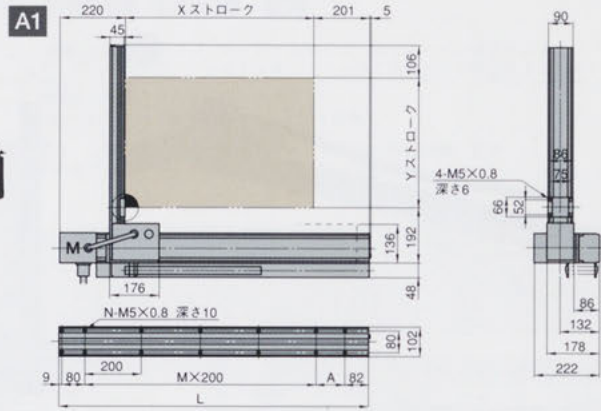
● : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

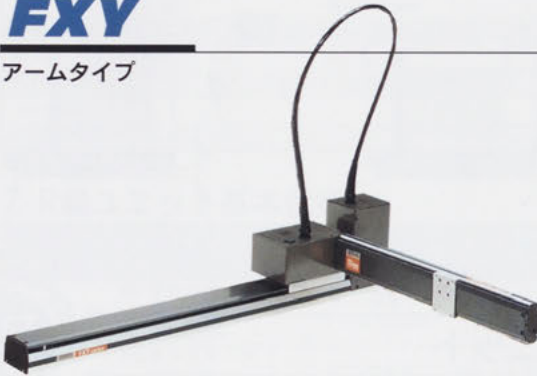
Xストローク	(150)	250	350	450	550	650
L寸法	571	671	771	871	971	1071
A寸法	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4
N箇所	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450		

※X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150~550mmとなります。



FXYSERIES

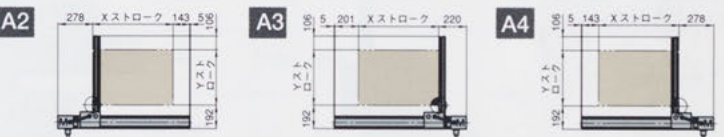
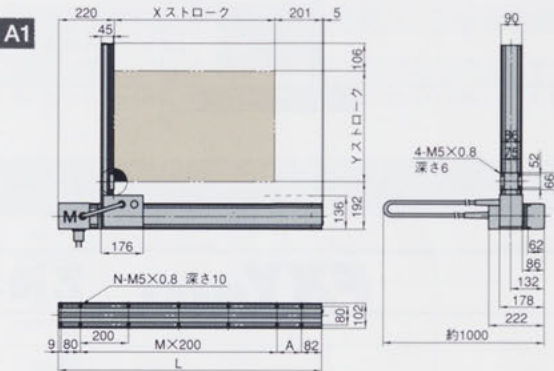
アームタイプ



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	250	350	450	550	650
L寸法	571	671	771	871	971	1071
A寸法	200	100	200	100	200	100
M	1	2	2	3	3	4
N箇所	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450		

※X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150~550mmとなります。



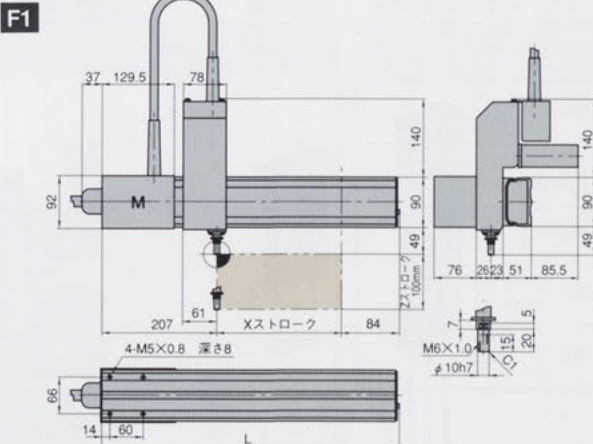
FXYSERIES

XZタイプ/ZP仕様



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	150	250	350	450
L寸法	441	541	641	741
Zストローク	100			



FXYSERIES

直交型ロボット



FXYL

アームタイプ

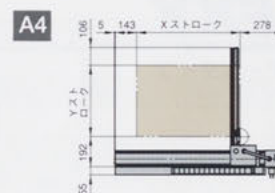
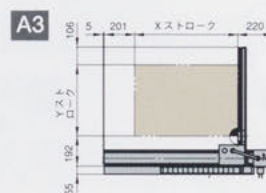
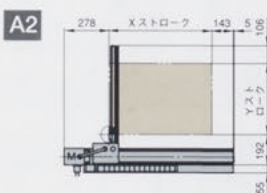
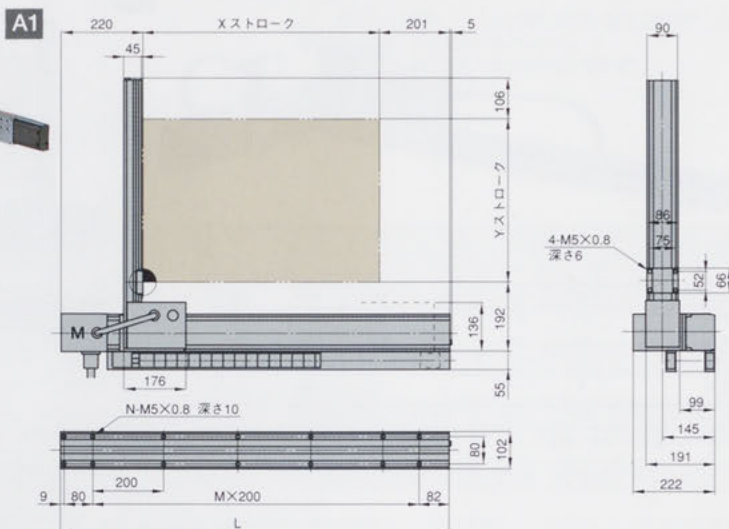
⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	750	950	1150	1350	1550	1750	1950
L寸法	1171	1371	1571	1771	1971	2171	2371
M	5	6	7	8	9	10	11
N箇所	14	16	18	20	22	24	26
Yストローク	150	250	350	450			

※X軸原点位置反モータ側対応不可。



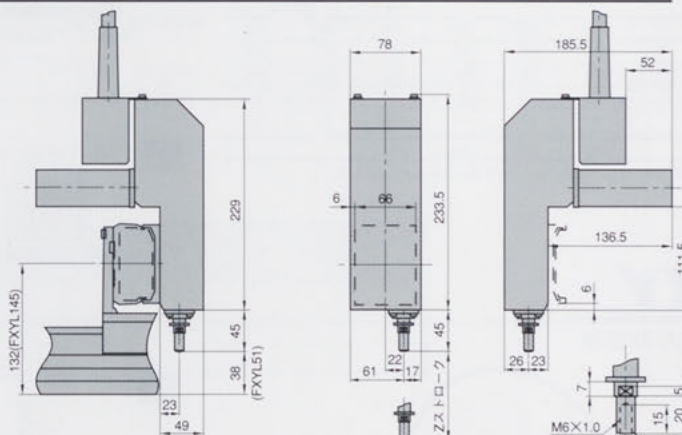
FXYSERIES Z軸ユニット



ZP

(Z軸DCサーボモータ)

Zストローク: 100mm

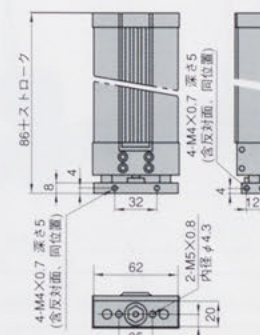
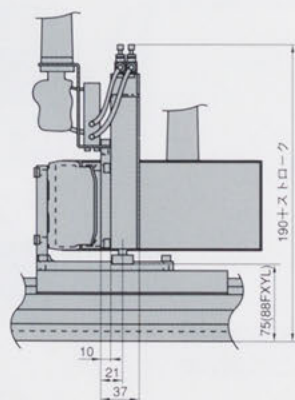


FXY/FXYLアームタイプZP取り付け図

ZAF

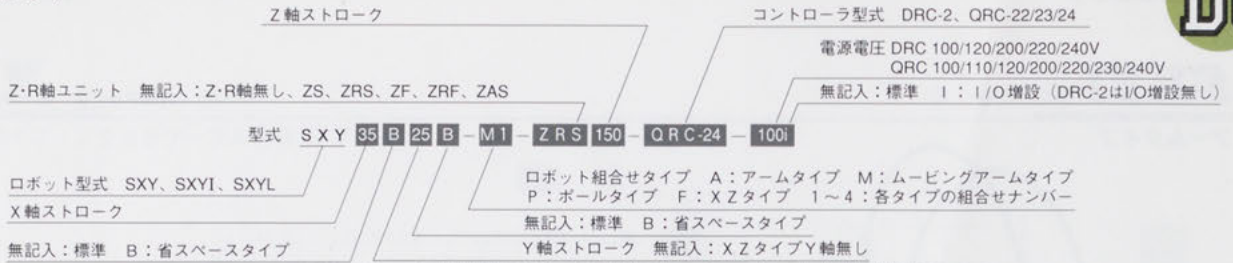
(Z軸エアシリンダ)

Zストローク: 50, 100, 150mm



FXY/FXYLアームタイプZAF取り付け図

型式



※フラットケーブル仕様希望の場合、上記型式の他にフラットケーブル仕様と御指定願います。
※原点位置を変更したい場合はその旨ご連絡ください。四隅どの位置にも可能です。

機械本体基本仕様

ロボット本体	SXY I シリーズ (DCサーボ)	SXY シリーズ (DCサーボ)	SXYL シリーズ (DCサーボ)
組合せタイプ	A：アームタイプ	A：アームタイプ M：ムービングアームタイプ P：ボールタイプ F：XZタイプ※1	A：アームタイプ
自由度	標準：X軸、Y軸 オプション：Z軸、R軸		
駆動方式	X軸	DCサーボモータ：80W/75V 3000rpm	DCサーボモータ：110W/75V 3000rpm
	Y軸	DCサーボモータ：80W/75V 3000rpm	
減速機構	X軸	ボールネジリード 10mm	ボールネジリード 20mm
	Y軸	ボールネジリード 10mm	ボールネジリード 20mm
動作範囲	X軸	350、450、550、650mm (OP 150、250mm)	350、450、550、650mm (OP 150、250、750、850mm)
	Y軸	250、350、450mm (OP 150、550mm) Mタイプは350mmまで	
最高速度	X軸	500mm/sec	1000mm/sec
	Y軸	500mm/sec	1000mm/sec
分解能	XY 0.0025mm/pulse	XY 0.005mm/pulse	XY 0.006mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.04mm	±0.02mm	±0.08mm
本体質量	SXY I 35・25-A：30kg	SXY 35・25-A：30kg	SXYL 75・25-A：26.5kg
コントローラ	下記組み合わせコントローラ表参照		
ケーブル長	3.5m (OP 5m)		

※1 XZタイプはX軸にSXYアームタイプのY軸、Z軸にZ・R軸ユニットを組み合わせたものです。

Z・R軸ユニット基本仕様

型式	軸	駆動方式	減速機構	分解能	最高速度	繰り返し位置決め精度	動作範囲	最大可搬質量	ユニット質量
ZS	Z軸	DCサーボモータ 60W/75V 3000rpm	ボールネジ リード 10mm	0.025 mm/pulse	500 mm/sec	±0.03mm	150mm	5kg	ZS150 4.5kg
ZRS	Z軸	DCサーボモータ 60W/75V 3000rpm	ボールネジ リード 10mm	0.025 mm/pulse	500 mm/sec	±0.03mm	150mm	5kg	ZRS150 5kg
	R軸	DCサーボモータ 40W/75V 3000rpm	特殊減速機1/27	12 sec/pulse	667 deg/sec	±50sec	360deg		
ZF	Z軸	DCサーボモータ 60W/75V 3000rpm	ボールネジ リード 8mm	0.002 mm/pulse	400 mm/sec	±0.04mm	150、250、350mm	7kg	ZF150 6kg
ZRF	Z軸	DCサーボモータ 60W/75V 3000rpm	ボールネジ リード 8mm	0.002 mm/pulse	400 mm/sec	±0.04mm	150、250、350mm	3kg	ZRF150 10kg
	R軸	DCサーボモータ 60W/75V 3000rpm	1/50	6.48 sec/pulse	360 deg/sec	±30sec	360deg		
ZAS	Z軸	エア	-	-	-	-	50、100、150mm	10kg	ZAS 150 4kg

可搬質量表

(単位：kg)

ロボット型式	アームタイプ	Y軸ストローク	XY 2軸	ZAS付き	ZS付き	ZRS付き	ZF付き			ZRF
				50~150mm	150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm
SXY I	A	150mm	20	10	5	5	7	7	7	3
		250mm	15	10	5	5	7	7	7	3
		350mm	12	8	5	5	6	5	4	2
		450mm	10	6	5	5	4	3	2	-
		550mm	9	5	4	4	3	2	1	-
SXY	A、M	150mm	15	10	5	5	7	7	7	3
		250mm	14	10	5	5	7	7	6	3
		350mm	13	9	5	5	7	6	5	3
		450mm	12	8	5	5	6	5	4	2
		550mm	11	7	5	5	5	4	3	1
	P	-	8	-	-	-	-	-	-	-
XZ	-	-	-	5	5	7	7	7	3	
SXY L	A	150mm	10	6	5	5	5	4	3	1
		250mm	9	5	4	4	4	3	2	-
		350mm	8	4	3	3	3	2	1	-
		450mm	7	3	2	2	2	1	-	-
		550mm	6	2	1	1	1	-	-	-

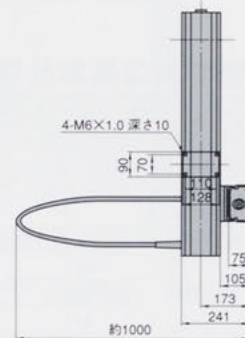
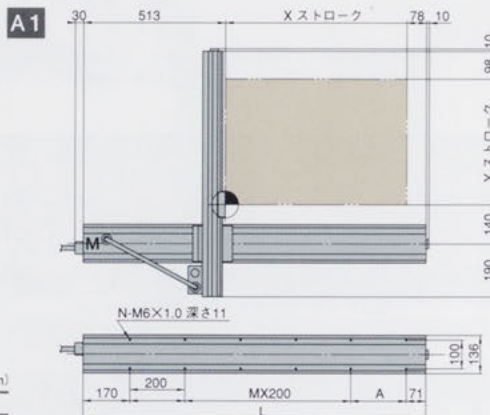
組合せコントローラ

ロボット型式	付加軸	軸数	コントローラ
SXY SXY I SXYL	XY2軸	2軸	DRC-2
	ZAS付き		QRC-22
	ZS付き	3軸	QRC-23
	ZF付き		QRC-23
SXY XZ	ZRS付き	4軸	QRC-24
	ZRF付き		QRC-24
	ZS付き	2軸	DRC-2
	ZF付き		QRC-22
SXY XZ	ZRS付き	3軸	QRC-23
	ZRF付き		QRC-23

SXYI

アームタイプ

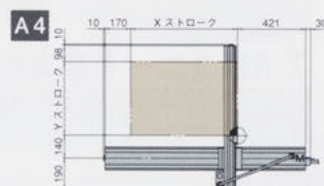
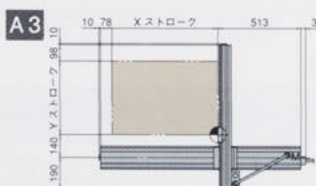
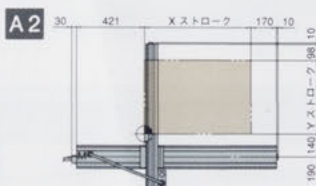
⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

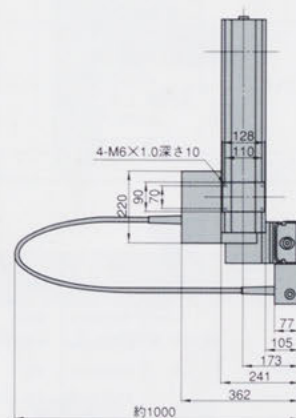
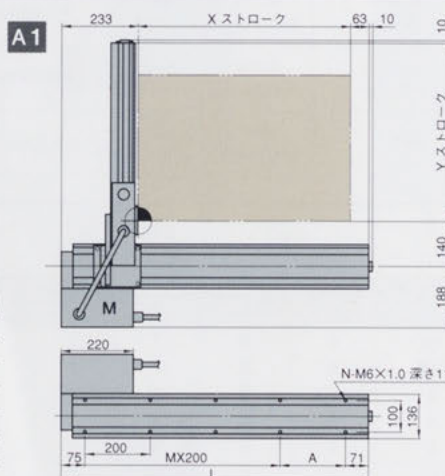
Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650
L寸法	741	841	941	1041	1141	1241
A寸法	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4
N箇所	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)	

※ () ストロークは、注文生産です。
 ※ 転送ホールネジにつき、SXYと比較すると騒音はやや大きくなる場合があります。
 ※ 自立ケーブル内、DI6点/DO7点の配線とφ6エアチューブ1本標準装備。



SXYI

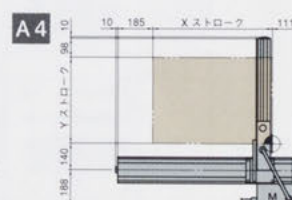
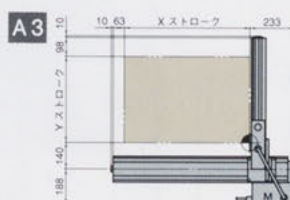
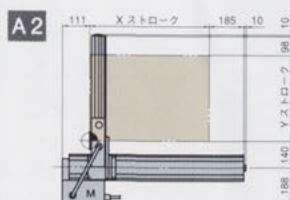
アームタイプ省スペース仕様



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650
L寸法	446	546	656	746	846	946
A寸法	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3
N箇所	6	6	8	8	10	10
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)	

※ () ストロークは、注文生産です。
 ※ 転送ホールネジにつき、SXYと比較すると騒音はやや大きくなる場合があります。



SXY

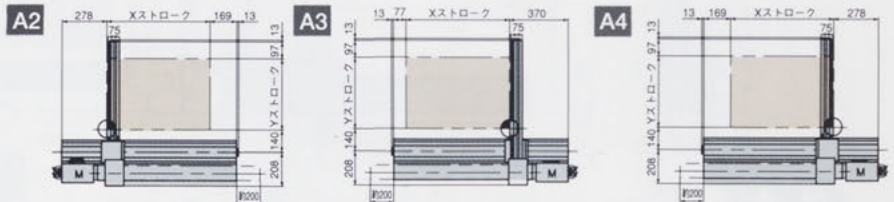
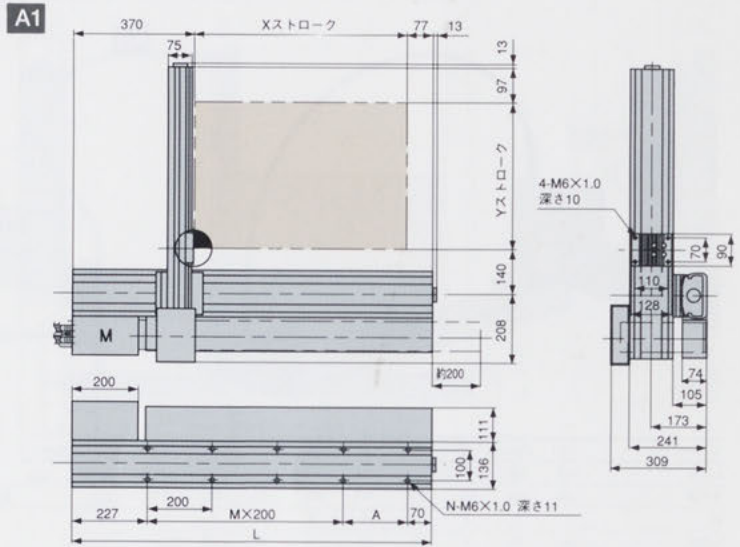
⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置

アームタイプ フラットケーブル仕様(オプション)

(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	445	545	645	745	845	945	1045	1145
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)			

※ () ストロークは、注文生産です。
※ フラットケーブル内、DI 6点/DO 7点の配線とφ6エアチューブ2本標準装備。



SXY

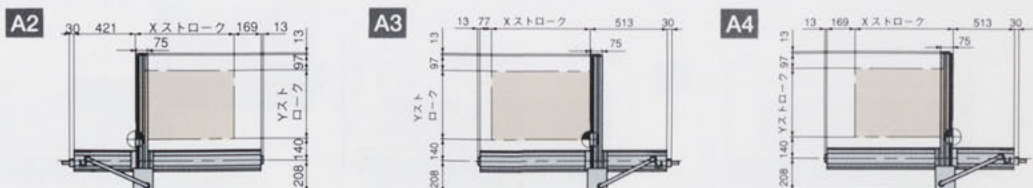
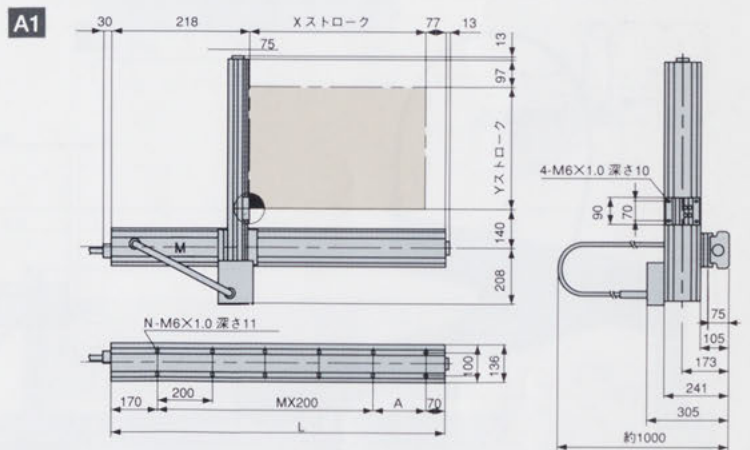
アームタイプ



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)			

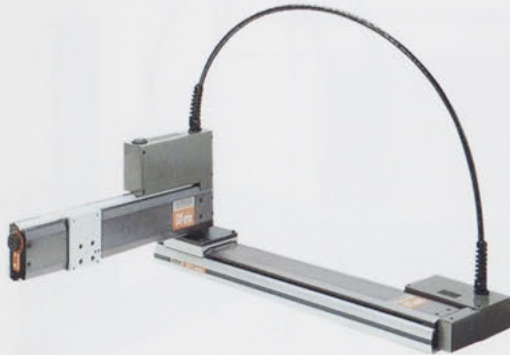
※ () ストロークは、注文生産です。
※ 自立ケーブル内、DI 6点/DO 7点の配線とφ6エアチューブ1本標準装備。



SXY

アームタイプ省スペース仕様

● : 座標原点位置 M : X軸モータ位置

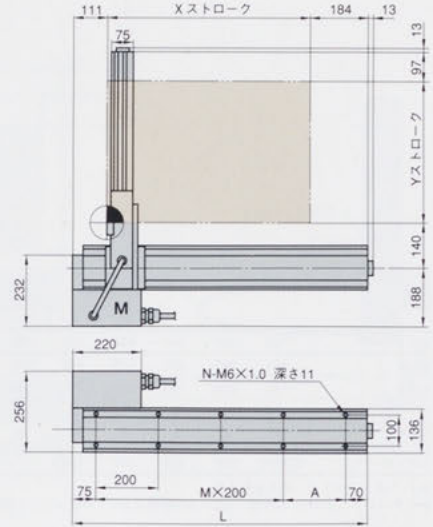
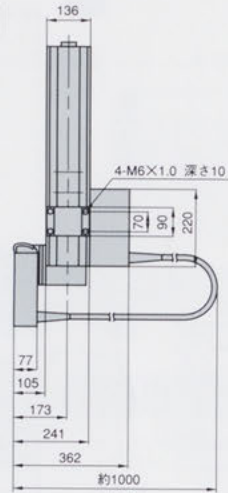


(ストローク、寸法単位: mm)

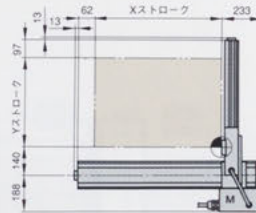
Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	445	545	645	745	845	945	1045	1145
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)			

※ () ストロークは注文生産です。

A2



A3



SXY

ムービングアームタイプ

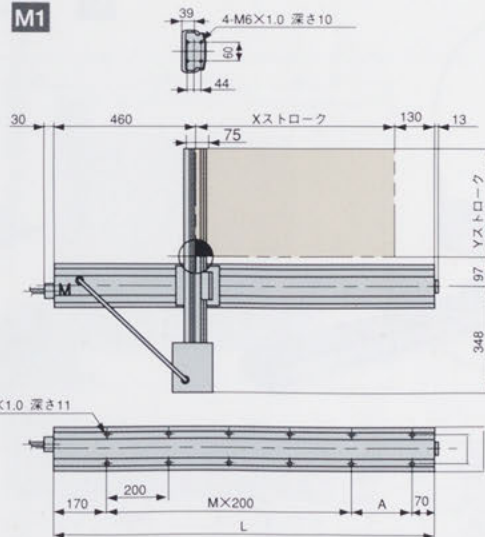


(ストローク、寸法単位: mm)

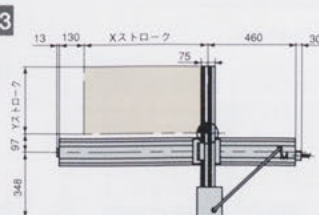
Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	(150)	250	350					

※ () ストロークは注文生産です。

M1



M3



SXY SERIES

直交型ロボット

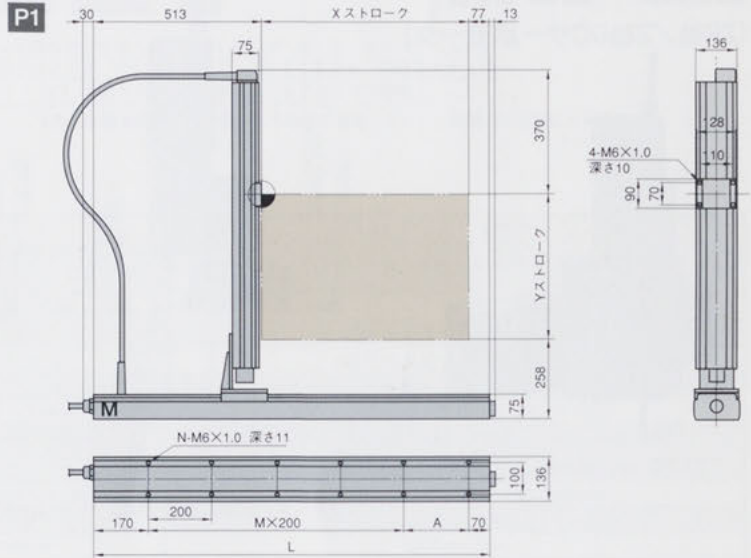


SXY

ポールタイプ



● : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)			

※ () ストロークは注文生産です。

SXY

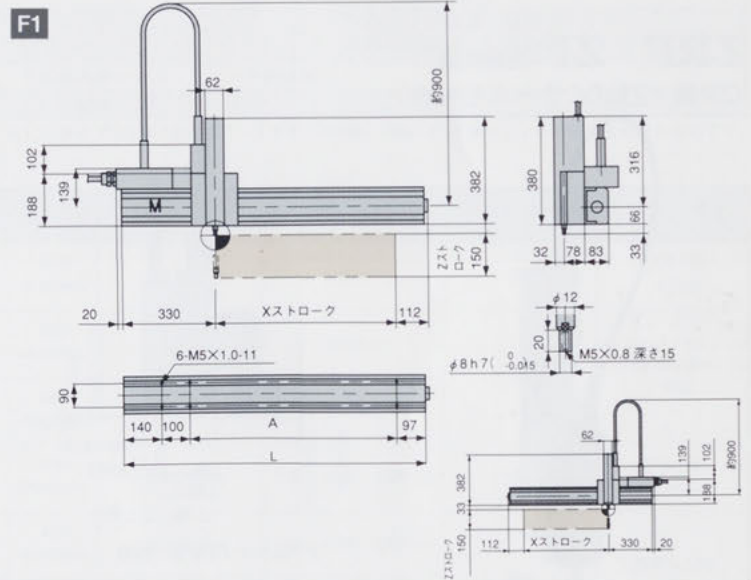
XZタイプ/ZRS仕様
(ZS、ZF、ZRF仕様も
あります。)



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	250	350	450	550	(650)
L寸法	577	677	777	877	977	1077
A寸法	240	340	440	540	640	740
Zストローク	150					

※ () ストロークは注文生産です。



SXYL

アームタイプ

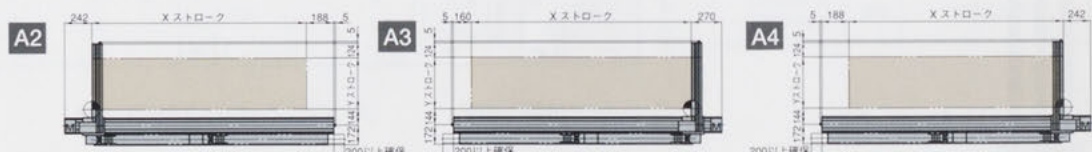
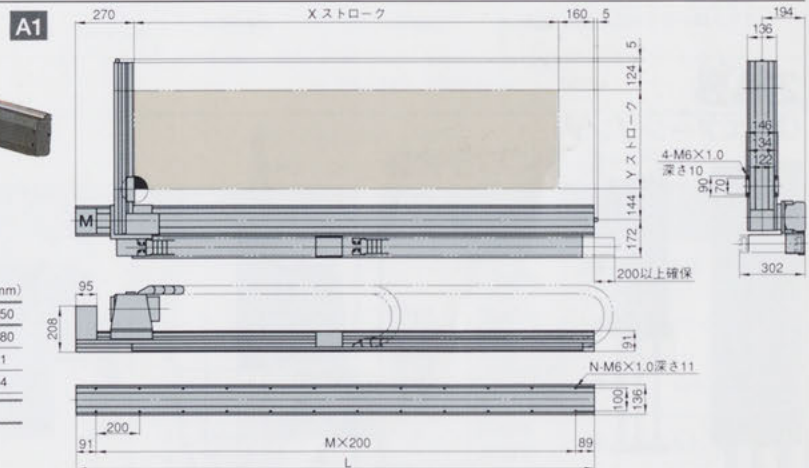


(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(350)	(550)	750	950	1150	1350	1550	1750	1950
L寸法	580	780	980	1180	1380	1580	1780	1980	2180	2380
M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
N箇所	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)					

※ () ストロークは注文生産です。

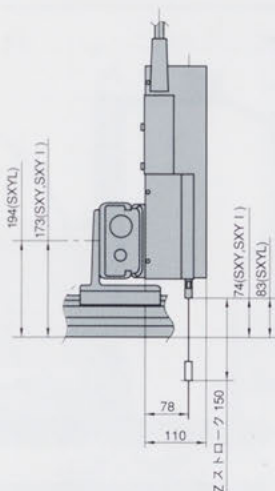
※ X軸原点位置反モータ側対応可能ストロークは、350~550mmとなります。



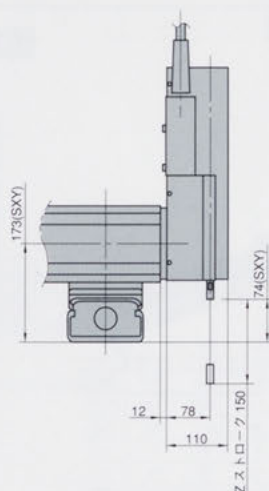
ZRS / ZS 高速型 (ZR軸/Z軸DCサーボモータ)



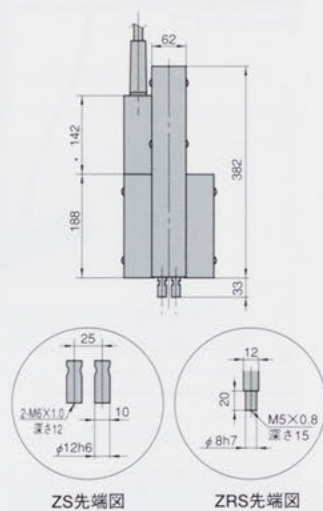
Zストローク：150mm



アームタイプZRS/ZS取り付図



ムービングアームタイプZRS/ZS取り付図



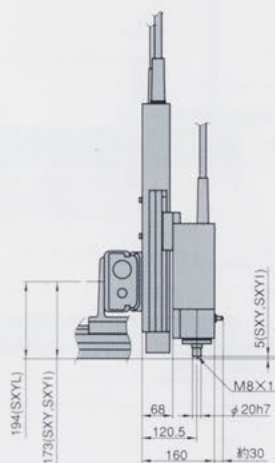
ZS先端図

ZRS先端図

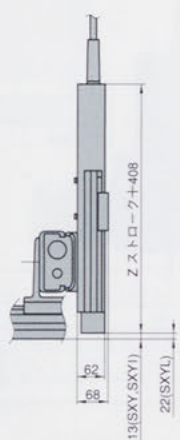
ZRF / ZF 高剛性型 (ZR軸/Z軸DCサーボモータ)



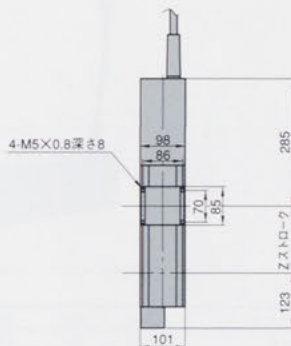
Zストローク：150、250、350mm



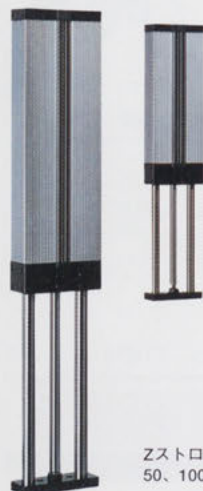
アームタイプZRF取り付図



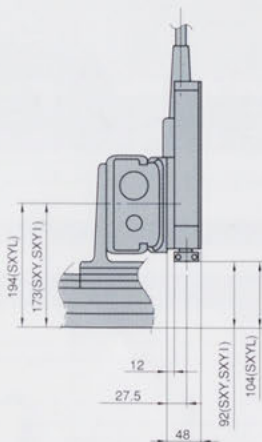
アームタイプZF取り付図



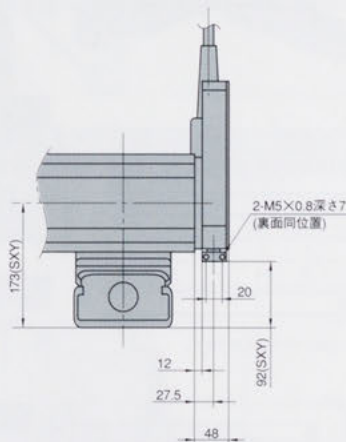
ZAS (Z軸エアシリンダ)



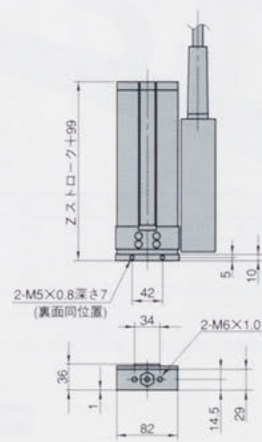
Zストローク：
50、100、150mm



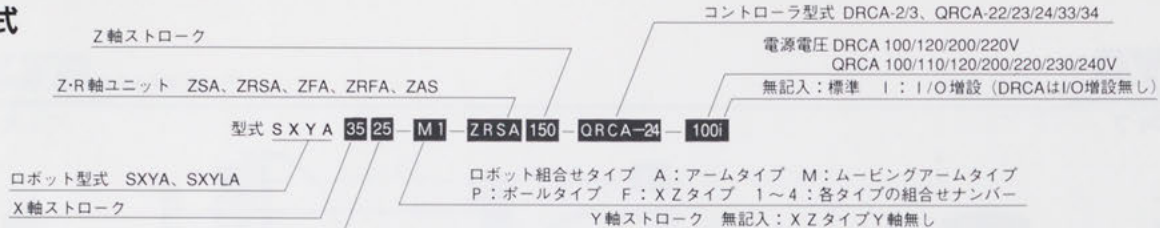
アームタイプZAS取り付図



ムービングアームタイプZAS取り付図



型式



※原点位置を変更したい場合はその旨ご連絡ください。四隅どの位置にも可能です。

機械本体基本仕様

ロボット本体	SXYAシリーズ (ACサーボ)	SXYLAシリーズ (ACサーボ)
組合せタイプ	A：アームタイプ、M：ムービングアームタイプ、P：ボールタイプ、F：XZタイプ※1	A：アームタイプ
自由度	標準：X軸、Y軸 オプション：Z軸、R軸	
駆動方式	X軸	ACサーボモータ:200W/200V
	Y軸	ACサーボモータ:100W/200V
減速機構	X軸	ボールネジリード 20mm
	Y軸	ボールネジリード 20mm (ボールタイプ:10mm)
動作範囲	X軸	350、450、550、650mm (OP 150、250、750、850mm)
	Y軸	250、350、450mm (ムービング:350mmマデ、OP 150、550mm)
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec (ボールタイプ:500mm/sec)
分解能	X、Y 0.0024mm/pulse	X、Y 0.003mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	±0.08mm
本体質量	SXYA 35・25-A : 30kg SXYA 65・45-A : 36kg	SXYLA 75・25-A : 26.5kg SXYLA 195・45-A : 37.0kg
コントローラ	下記組み合わせコントローラ表参照	
ケーブル長	3.5m (OP 5m、10m)	

※1 XZタイプはX軸にSXYAアームタイプのY軸、Z軸にZ・R軸ユニットを組み合わせたものです。

Z・R軸ユニット基本仕様

型式	軸	駆動方式	減速機構	分解能	最高速度	繰り返し位置決め精度	動作範囲	最大可搬質量	ユニット質量
ZSA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード10mm	0.0012 mm/pulse	500 mm/sec	±0.02mm	150mm	5kg	ZSA150 4.5kg
ZRSA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード10mm	0.0012 mm/pulse	500 mm/sec	±0.02mm	150mm	5kg	ZRSA150 5kg
	R軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	特殊減速機1/27	5.86 sec/pulse	667 deg/sec	±50sec	360deg		
ZFA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード8mm	0.001 mm/pulse	400 mm/sec	±0.04mm	150、250、350mm	10kg	ZFA150 6kg
ZRFA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード8mm	0.001 mm/pulse	400 mm/sec	±0.04mm	150、250、350mm	6kg	ZRFA 150 10kg
	R軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	1/50	3.16 sec/pulse	360 deg/sec	±30sec	360deg		
ZAS	Z軸	エア	—	—	—	—	50、100、150mm	10kg	ZAS 150 4kg

可搬質量表

(単位: kg)

ロボット型式	アームタイプ	Y軸ストローク	XY 2軸	ZAS付き	ZSA付き	ZRSA付き	ZFA付き			ZRFA
				50~150mm	150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm
SXYA	A、M	150mm	15	10	5	5	9	8	7	5
		250mm	14	10	5	5	8	7	6	4
		350mm	13	9	5	5	7	6	5	3
		450mm	12	8	5	5	6	5	4	2
		550mm	11	7	5	5	5	4	3	1
	P	—	8	—						
	XZ	—	—	5	5	10	10	10	6	
SXYLA	A	150mm	10	6	5	5	5	4	3	—
		250mm	9	5	4	4	4	3	2	—
		350mm	8	4	3	3	3	2	1	—
		450mm	7	3	2	2	2	1	—	—
		550mm	6	2	1	1	1	—	—	—

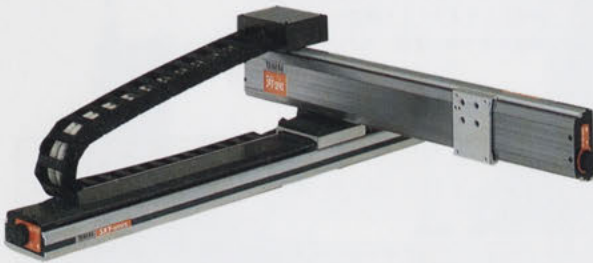
組合せコントローラ

ロボット型式	付加軸	軸数	コントローラ
SXYA SXYLA	XY2軸 ZAS付き	2軸	DRCA-2、QRCA-22
	ZSA付き ZFA付き	3軸	QRCA-23
	ZRSA付き ZRFA付き	4軸	QRCA-24
	ZS付き ZF付き	2軸	DRCA-2、QRCA-22
SXYAXZ	ZRS付き ZRF付き	3軸	QRCA-23

SXYA

アームタイプ

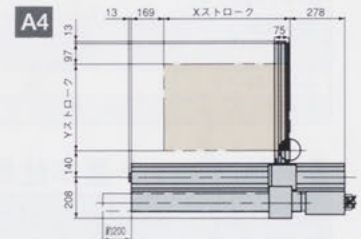
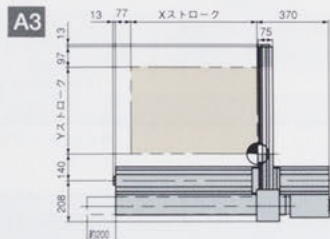
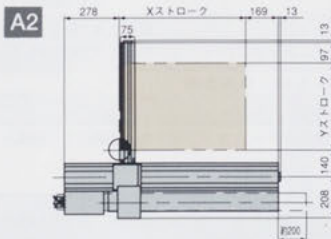
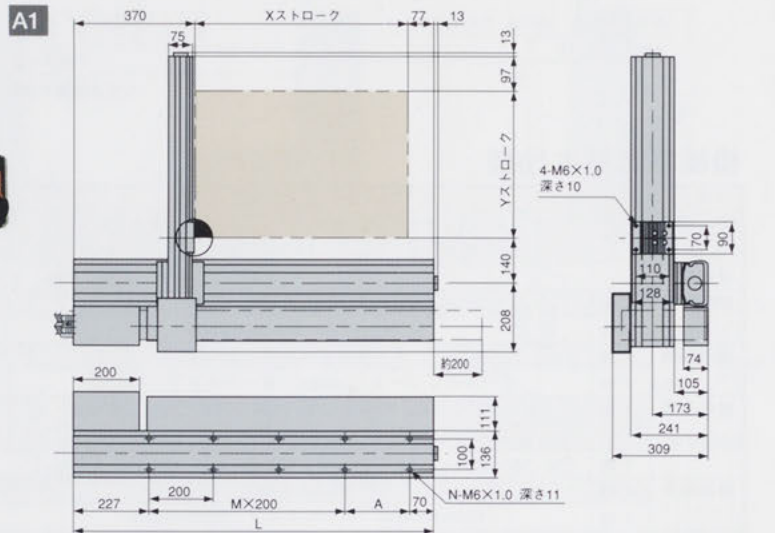
● : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	597	697	797	897	997	1097	1197	1297
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)			

※ () ストロークは注文生産です。



SXYA

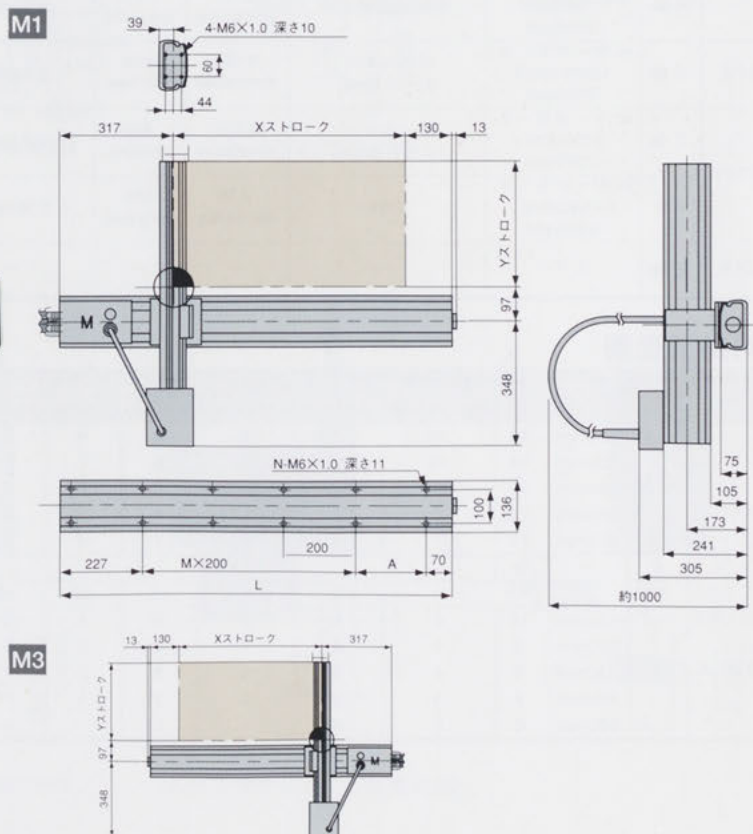
ムービングアームタイプ



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	597	697	797	897	997	1097	1197	1297
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350					

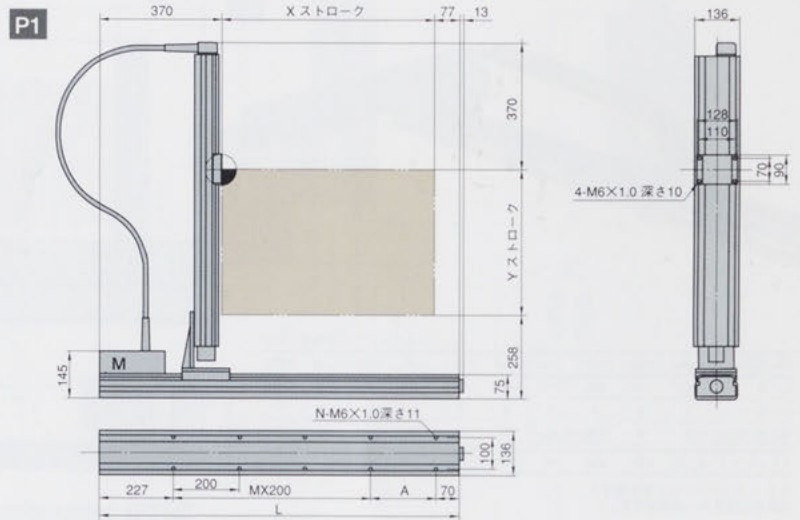
※ () ストロークは注文生産です。



SXYA

ボールタイプ

● : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



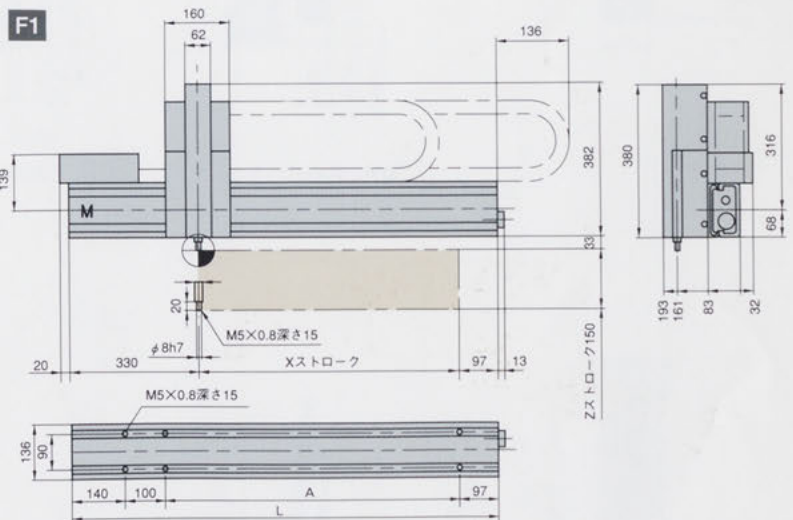
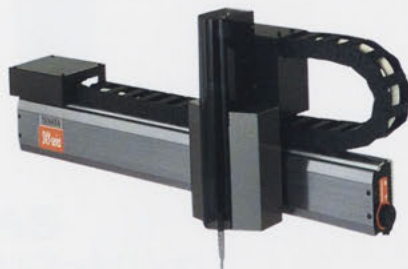
(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	597	697	797	897	997	1097	1197	1297
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)			

※ () ストロークは注文生産です。

SXYA

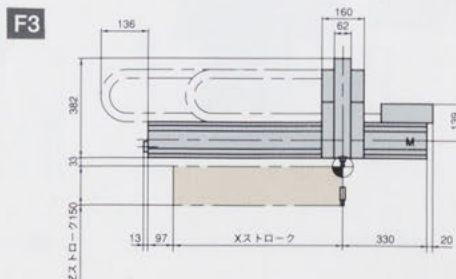
XZタイプ/ZRSA仕様
(ZSA、ZFA、ZRFA仕様もあります。)



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	250	350	450	550	(650)
L寸法	577	677	777	877	977	1077
A寸法	240	340	440	540	640	740
Zストローク	150					

※ () ストロークは注文生産です。



SXYLA

アームタイプ

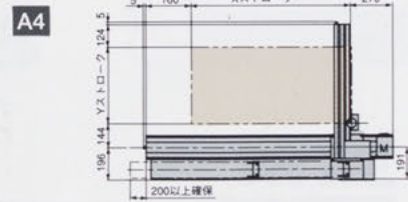
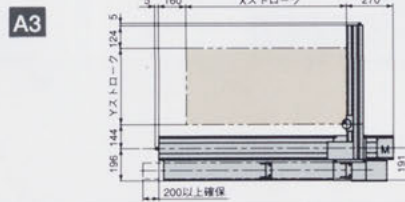
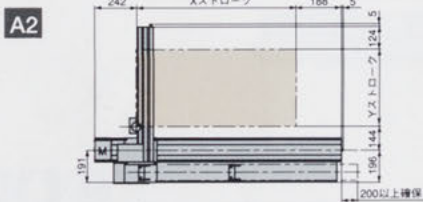
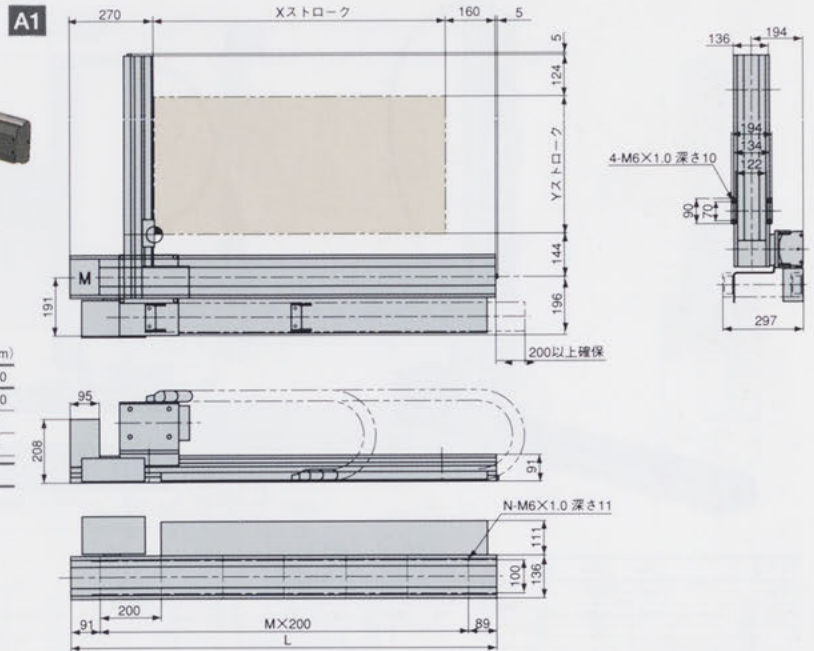
⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(350)	(550)	750	950	1150	1350	1550	1750	1950
L寸法	580	780	980	1180	1380	1580	1780	1980	2180	2380
A寸法	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
M	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)					

※ () ストロークは注文生産です。
※ 原点位置反モータ側は不可。

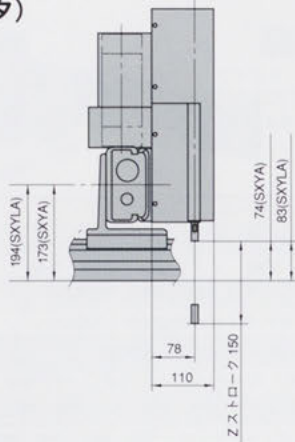


ZRSA / ZSA 高速型

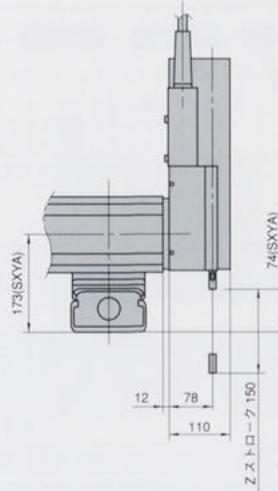
(ZR軸/Z軸ACサーボモータ)



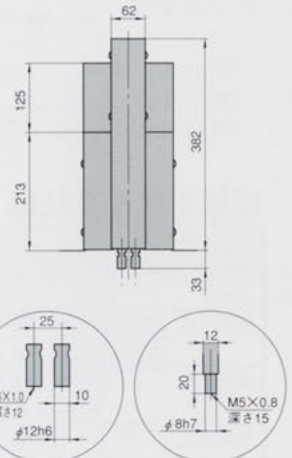
Zストローク : 150mm



アームタイプZRSA/ZSA取り付図



ムービングアームタイプZRSA/ZSA取り付図



ZSA先端図

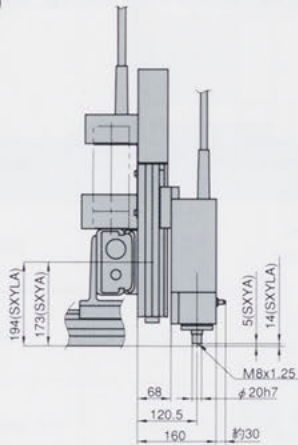
ZRSA先端図

ZRFA / ZFA 高剛性型

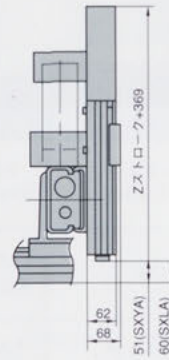
(ZR軸/Z軸ACサーボモータ)



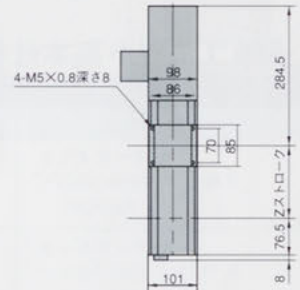
Zストローク :
150、250、350mm



アームタイプZRFA取り付図



アームタイプZFA取り付図

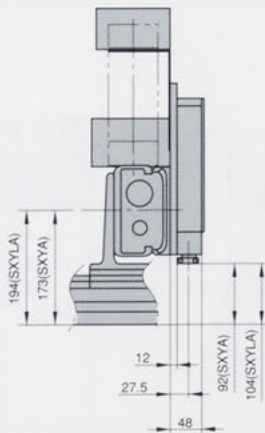


ZAS

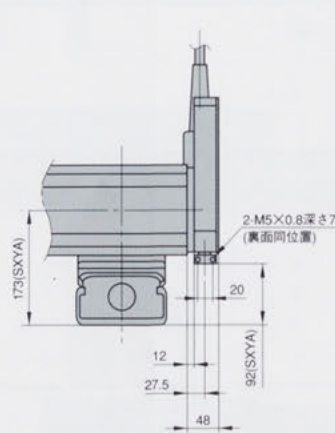
(Z軸エアシリンダ)



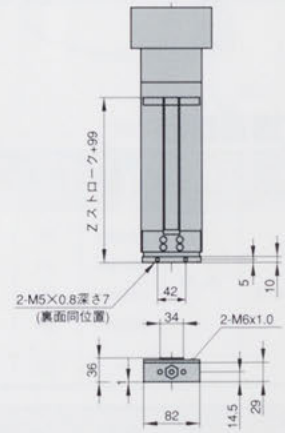
Zストローク :
50、100、150mm



アームタイプZAS取り付図

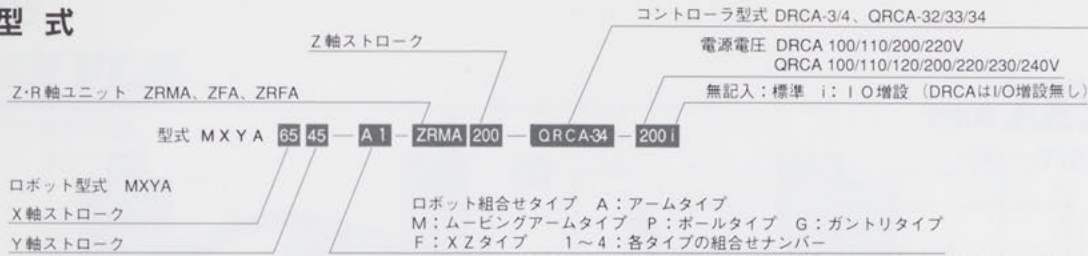


ムービングアームタイプZAS取り付図



直交型ロボット

型式



機械本体基本仕様

ロボット本体		MXYAシリーズ (ACサーボ)	
組合せタイプ	A：アームタイプ、M：ムービングタイプ、P：ボールタイプ、G：ガントリタイプ、F：XZタイプ ※1		
自由度	標準：X軸、Y軸 オプション：Z軸、R軸		
駆動方式	X軸	ACサーボモータ：300W/200V 3000rpm	
	Y軸	ACサーボモータ：200W/200V 3000rpm	
減速機構	X軸	ボールネジリード 20mm	
	Y軸	ボールネジリード 20mm (ボールタイプ：10mm)	
動作範囲	X軸	250、350、450、550、650、850、1050mm (OP 750、950)	
	Y軸	250、350、450、550mm (OP 150mm)、ガントリタイプ：250、350、450、550、650mm (OP 150mm)	
最高速度	X軸	1000mm/sec	
	Y軸	1000mm/sec (ボールタイプ：500mm/sec)	
分解能	XY 0.0024mm/pulse		
繰り返し位置決め精度	±0.02mm		
本体質量	MXYA 25・25-A：38kg MXYA105・55-A：54kg		
コントローラ	下記組み合わせコントローラ表参照		
ケーブル長	3.5m (OP 5、10m)		

※1 XZタイプはX軸にMXYAアームタイプのY軸、Y軸にZ・R軸ユニットを組み合わせたものです。

Z・R軸ユニット基本仕様

型式	軸	駆動方式	減速機構	分解能	最高速度	繰り返し位置決め精度	動作範囲	最大可搬質量	ユニット質量
ZRMA	Z軸	ACサーボモータ 200W/200V 3000rpm	ボールネジ リード 20mm	0.0024 mm/pulse	1000 mm/sec	±0.02mm	200mm	8kg	ZRMA200 12kg
	R軸	ACサーボモータ 50W/200V 3000rpm	1/50	3.16 sec/pulse	360 deg/sec	±30sec	360deg		
ZFA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード 8mm	0.00098 mm/pulse	400 mm/sec	±0.04mm	150、250、350mm	10kg	ZFA150 6kg
ZRFA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード 8mm	0.00098 mm/pulse	400 mm/sec	±0.04mm	150、250、350mm	6kg	ZRFA150 10kg
	R軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	1/50	3.16 sec/pulse	360 deg/sec	±30sec	360deg		

可搬質量表

(単位：kg)

ロボット 型式	アーム タイプ	Y軸スト ローク	XY2軸	ZRMA付き		ZFA付き		ZRFA付き
				200mm	150mm	250mm	350mm	150mm
MXYA	A、M	250mm	20	8	10	10	10	6
		350mm	20	8	10	10	10	6
		450mm	20	8	10	10	10	6
		550mm	20	8	10	10	10	6
	G	—	30	8	10		6	

ロボット 型式	アーム タイプ	XY2軸	ZFA付き3軸			
			150mm	250mm	350mm	450mm
MXYA	P	20	8	7	6	5

組合せコントローラ

ロボット 型式	付加軸	軸数	コントローラ
MXYA	XY2軸 A.M.Gタイプ	2軸	DRCA-3、 QRCA-32
	XY2軸 Pタイプ	2軸	DRCA-4、 QRCA-42
	ZFA付き	3軸	QRCA-33
	ZRMA付き ZRFA付き	4軸	QRCA-34
MXYA XZ	ZRMA付き	3軸	QRCA-33

MX YA

アームタイプ

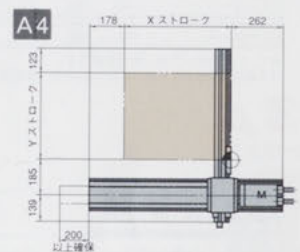
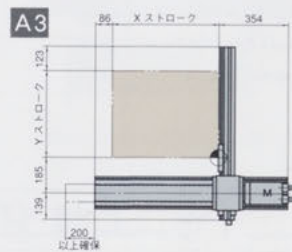
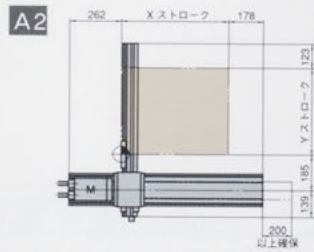
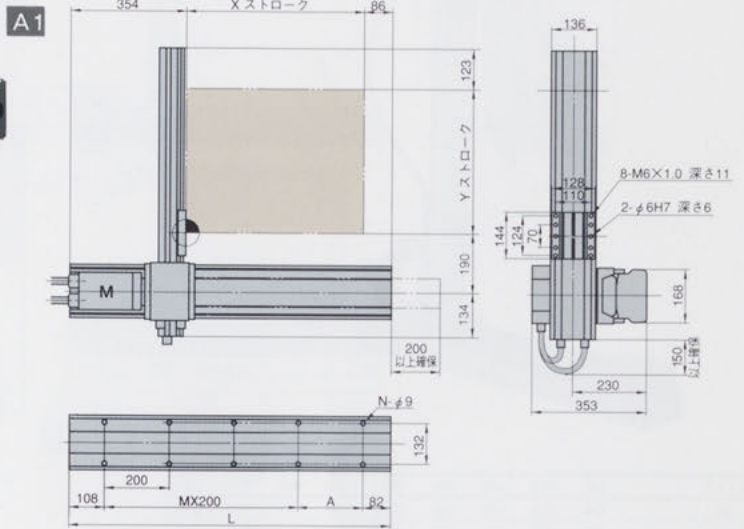
⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	(150)	250	350	450	550				

※ X軸が950mmストローク以上の場合、最高速度は、800mm/secとなります。



MX YA

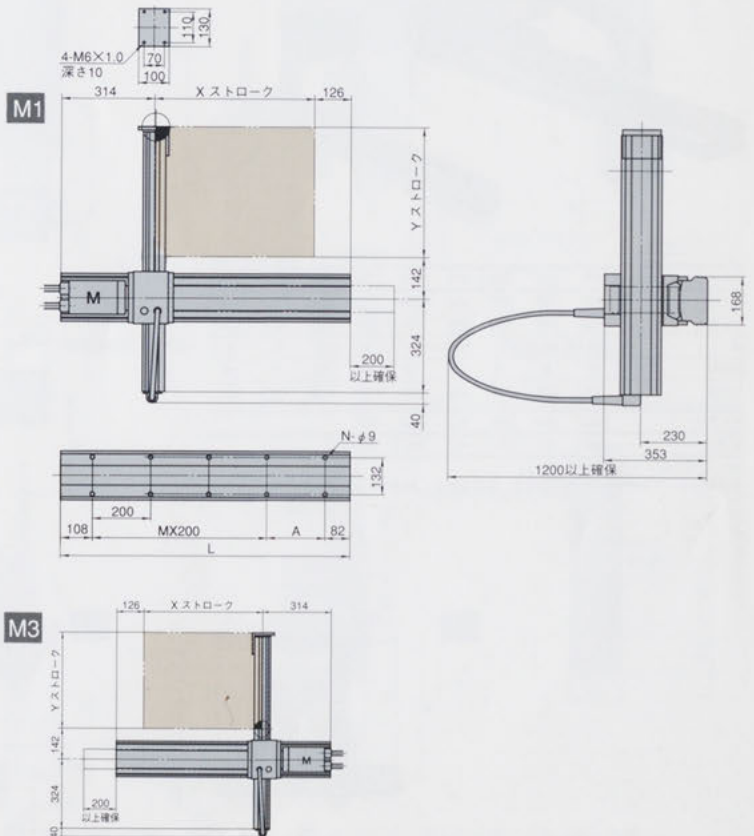
ムービングアームタイプ



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	(150)	250	350	450	550				

※ X軸が950mmストローク以上の場合、最高速度は、800mm/secとなります。



MX YA SERIES

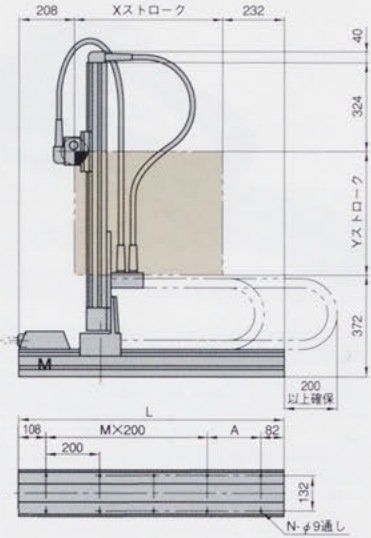
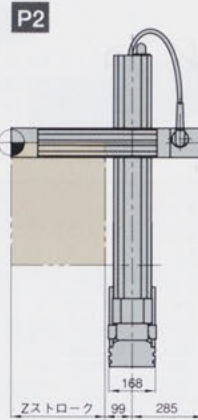
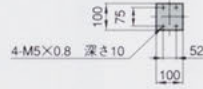
直交型ロボット



MX YA

ボールタイプ

● : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	(150)	250	350	450	550	(650)			
Zストローク	150	250	350						

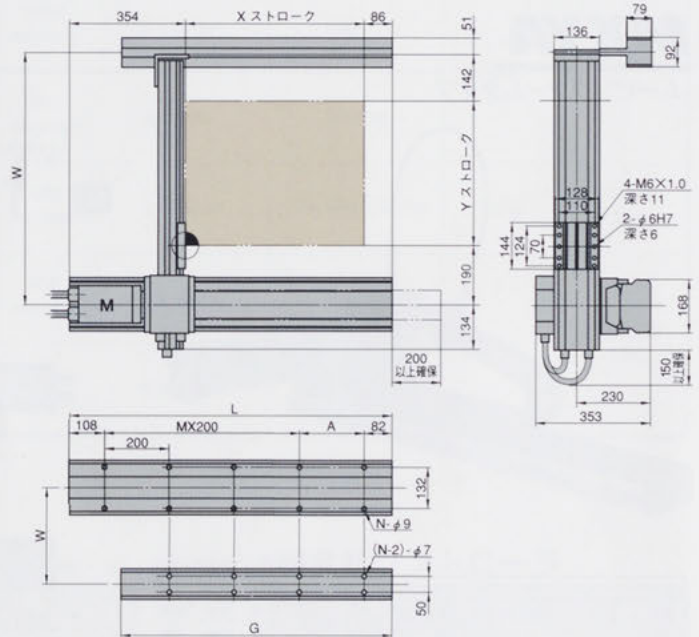
※ () ストロークは、注文生産です。
※ X軸が950mmストローク以上の場合、最高速度は、800mm/secとなります。

MX YA

ガントリタイプ



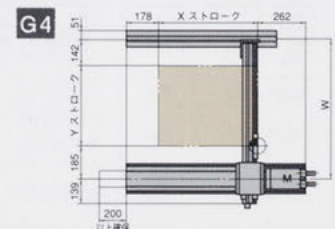
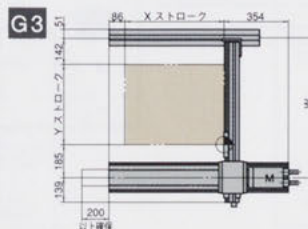
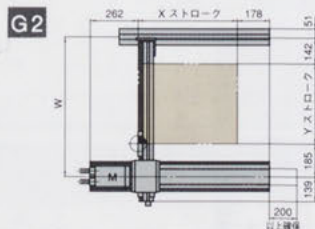
G1



(ストローク、寸法単位: mm)

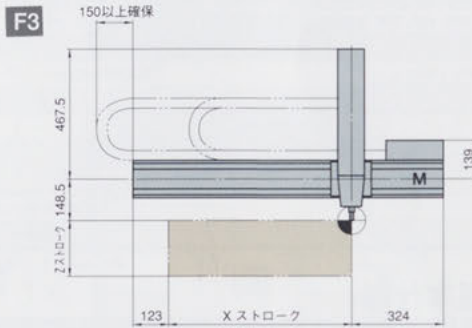
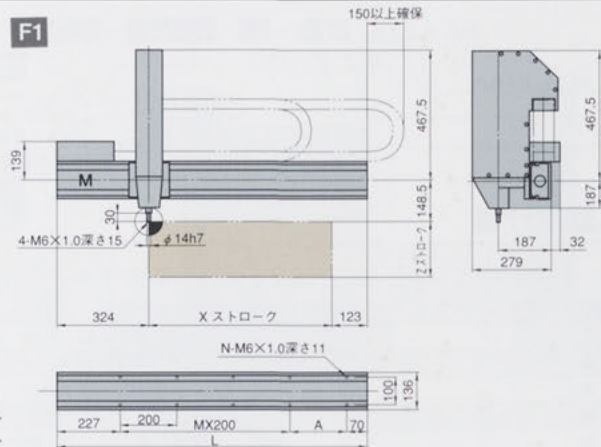
Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
G寸法	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	1330
Yストローク	(150)	250	350	450	550	650			
W寸法	487	587	687	787	887	987			

※ () ストロークは、注文生産です。
※ X軸又は、Y軸が950mm以上の場合、最高速度は、800mm/secとなります。



MXYA

XZタイプ/ZRMA仕様



(ストローク、寸法単位：mm)

Xストローク	(150)	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	100	200	100	200	100	1097	1197	1297	1397	1497
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12	14	12
Zストローク	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-

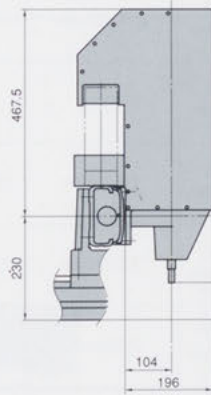
※ () ストロークは注文生産です。
※ X軸が950mm以上の場合、最高速度は、800mm/secとなります。

MXYA SERIES Z・R 軸ユニット

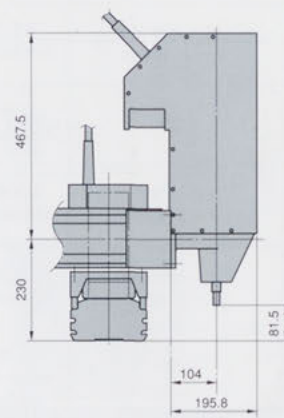
ZRMA (ZR軸ACサーボモータ)



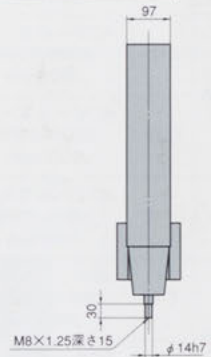
Zストローク：200mm



アームタイプ・ガントリタイプZRMA取り付け図



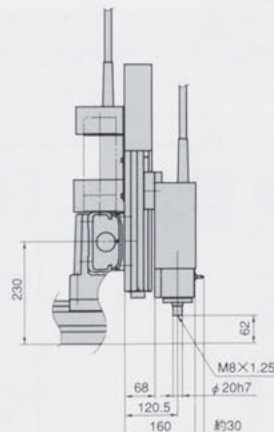
ムービングアームタイプZRMA取り付け図



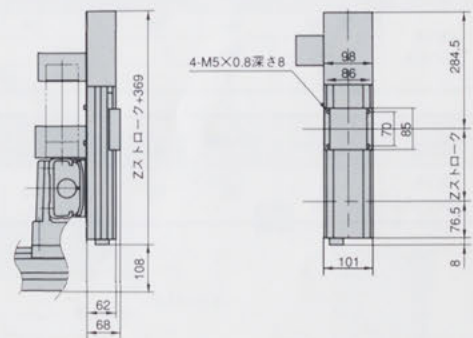
ZRFA / ZFA (ZR軸 / Z軸ACサーボモータ)



Zストローク：
150、250、350mm



アームタイプ・ガントリタイプZRFA取り付け図



アームタイプ・ガントリタイプZFA取り付け図

型式



機械本体基本仕様

ロボット本体	HXYA シリーズ (ACサーボ)	HXYLA シリーズ (ACサーボ)
組合せタイプ	A:アームタイプ、M:ムービングアームタイプ、P:ボールタイプ、F:XZタイプ※1、G:ガントリタイプ	A:アームタイプ、M:ムービングアームタイプ、P:ボールタイプ、G:ガントリタイプ
自由度	標準:X軸、Y軸 オプション:Z軸、R軸	
駆動方式	X軸	ACサーボモータ:400W/200V 3000rpm
	Y軸	ACサーボモータ:300W/200V 3000rpm
減速機構	X軸	ボールネジリード 20mm
	Y軸	ボールネジリード 20mm (ボールタイプ:10mm)
動作範囲	X軸	250、350、450、550、650、850、1050mm (OP 750、950mm) 1250、1450、1650、1850、2050mm (OP1150、1350、1550、1750、1950mm)
	Y軸	250、350、450、550、650mm (OP 750、950) M、Pタイプは650mmまで ガントリタイプ:250、350、450、550、650、750、850、950、1050mm (OP 750、950)
最高速度	X軸	1000mm/sec
	Y軸	1000mm/sec (ボールタイプ:500mm/sec)
分解能	XY 0.0024mm/pulse	
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
本体質量	HXYA 2525-A:51kg HXYA 105-65-A:70kg	HXYLA 115-25-A:76kg HXYLA 205-65-A:102kg
	コントローラ 下記組み合わせコントローラ表参照	
ケーブル長	3.5m (OP 5、10m)	

※1 XZタイプはX軸にHXYAアームタイプのY軸、Z軸にZ・R軸ユニットを組み合わせたものです。

Z・R軸ユニット基本仕様

型式	軸	駆動方式	減速機構	分解能	最高速度	繰り返し位置決め精度	動作範囲	最大可搬質量	ユニット質量
ZLA	Z軸	ACサーボモータ 200W/200V 3000rpm	ボールネジ リード 10mm	0.012 mm/pulse	500 mm/sec	±0.02mm	250、350、450、550mm	20kg	ZLA 550 15kg
ZRLA	Z軸	ACサーボモータ 200W/200V 3000rpm	ボールネジ リード 10mm	0.012 mm/pulse	500 mm/sec	±0.02mm	250、350、450、550mm	12kg	ZRLA 550 23kg
	R軸	ACサーボモータ 200W/200V 3000rpm	1/50	3.16 sec/pulse	360 deg/sec	±30sec	360deg		
ZHA	Z軸	ACサーボモータ 200W/200V 3000rpm	ボールネジ リード 5mm	0.0006 mm/pulse	250 mm/sec	±0.02mm	250、350、450、550mm	30kg	ZHA 550 15kg
ZRHA	Z軸	ACサーボモータ 200W/200V 3000rpm	ボールネジ リード 5mm	0.0006 mm/pulse	250 mm/sec	±0.02mm	250、350、450、550mm	20kg	ZRHA 550 23kg
	R軸	ACサーボモータ 200W/200V 3000rpm	1/50	3.16 sec/pulse	360 deg/sec	±30sec	360deg		

可搬質量表

(単位:kg)

ロボット 型式	アーム タイプ	XY 2軸	ZLA付き				ZRLA付き				ZHA付き				ZRHA付き			
			250mm	350mm	450mm	550mm	250mm	350mm	450mm	550mm	250mm	350mm	450mm	550mm	250mm	350mm	450mm	550mm
HXYA HXYLA	A、M	30	18	17	16	15	10	9	8	7	18	17	16	15	11	10	9	8
	G	50	20				12				30				20			
	XZ	-	20				12				30				20			

ロボット 型式	アーム タイプ	XY2軸	ZLA付き3軸				
			250mm	350mm	450mm	550mm	650mm
HXYA HXYLA	P	30	15	15	15	15	15

組合せ コントローラ

ロボット 型式	付加軸	軸数	コントローラ
HXYA HXYLA	XY2軸	2軸	DRCA-4、QRCA-42
	ZHA付き ZLA付き	3軸	QRCA-43
	ZRHA付き ZRLA付き	4軸	MRCA-41
HXYA XZ	ZHA付き ZLA付き	2軸	DRCA-4、QRCA-42
	ZRHA付き ZRLA付き	3軸	QRCA-43

HXYA

アームタイプ

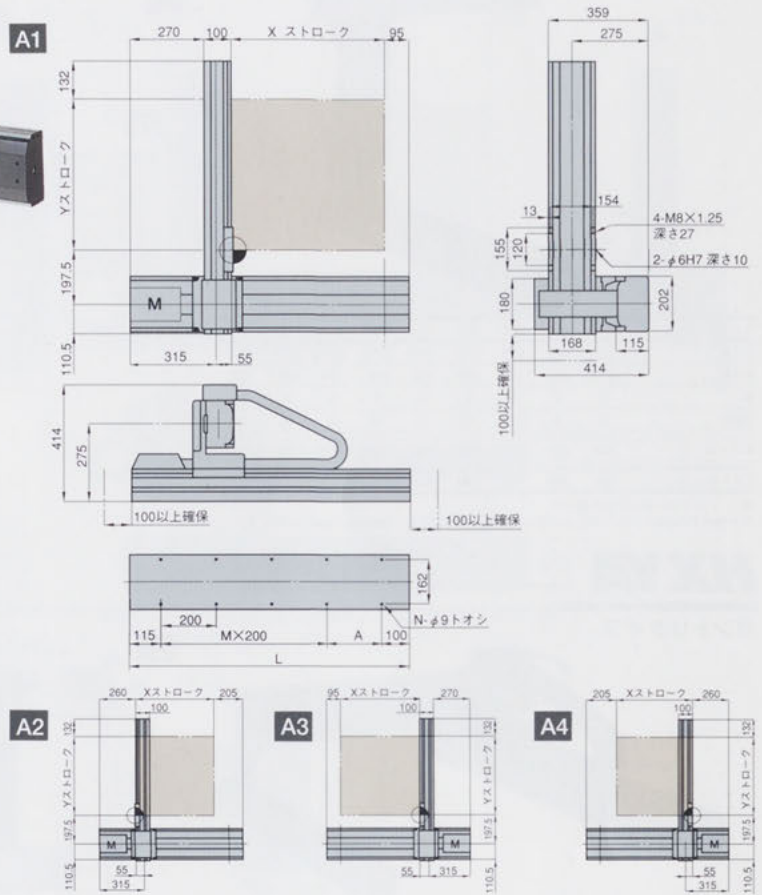
⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	250	350	450	550	650				

※ () ストロークは注文生産です。



HXYA

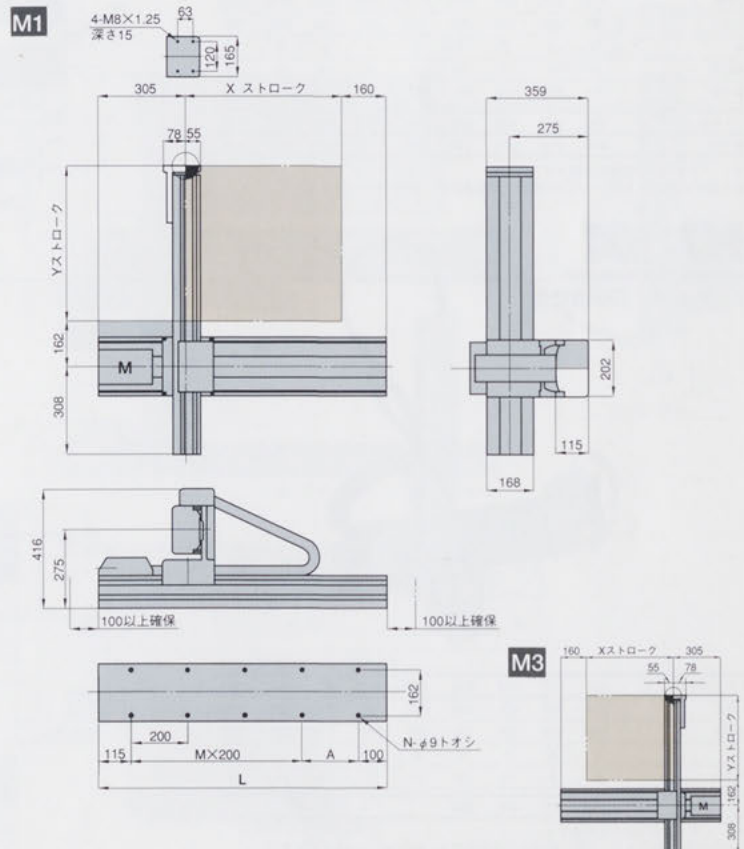
ムービングアームタイプ



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	250	350	450	550	650				

※ () ストロークは注文生産です。



HXYA SERIES

直交型ロボット



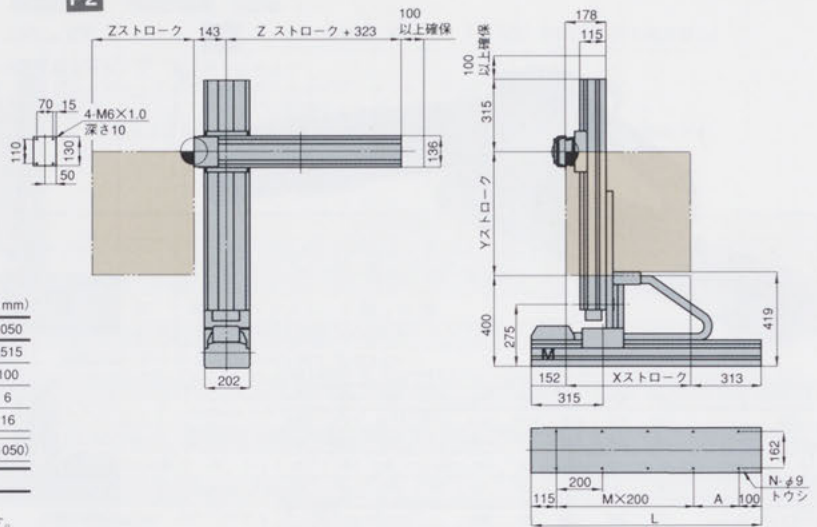
HXYA

ボールタイプ3軸



⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置

P2



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	250	350	450	550	650	(750)	(850)	(950)	(1050)
Zストローク	250	350	450	550	650				

※ () ストロークは注文生産です。
 ※ Y軸が750mmストローク以上の場合、X軸の最高速度は、800mm/secとなります。

HXYA

ガントリータイプ

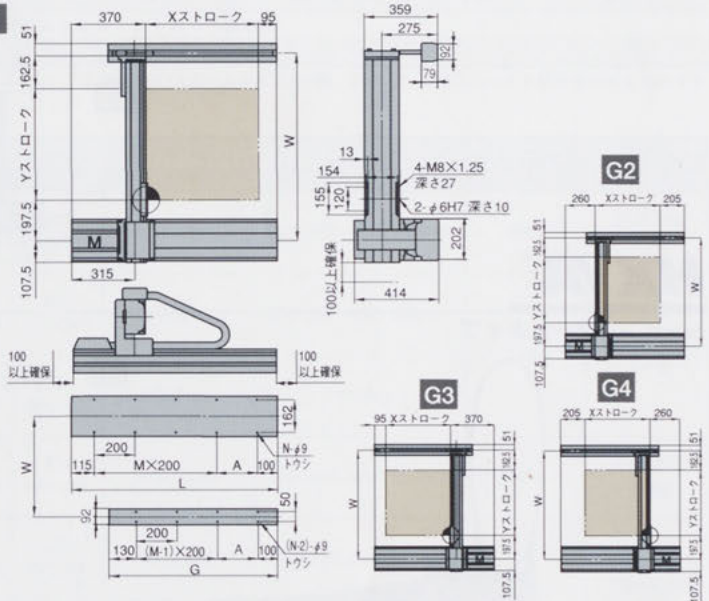


(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
G寸法	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	1330
Yストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
W寸法	615	715	815	915	1015	1115	1225	1325	1425

※ () ストロークは注文生産です。
 ※ Y軸が950mmストローク以上の場合、最高速度は、800mm/secとなります。

G1



HXYA

XZタイプ/ZRHA仕様

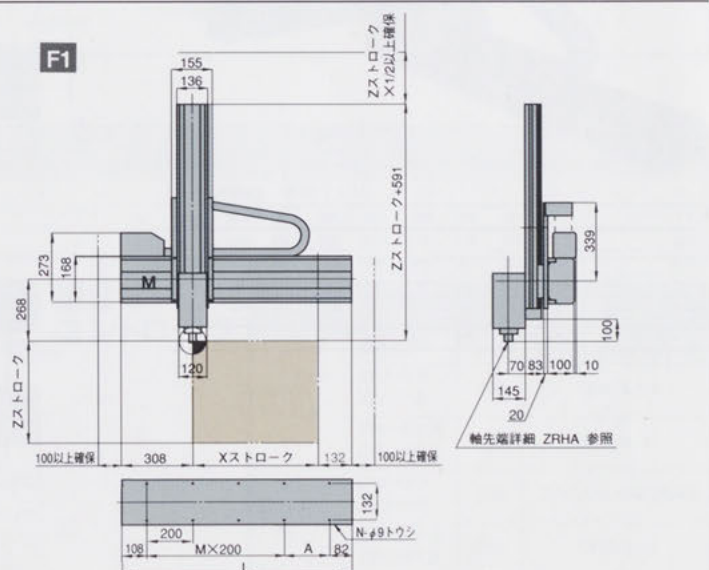


(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	250	350	450	550	650	(750)	850	(950)	1050
L寸法	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N箇所	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Zストローク	250	350	450	550					

※ () ストロークは注文生産です。
 ※ X軸が950mmストローク以上の場合、最高速度は、800mm/secとなります。

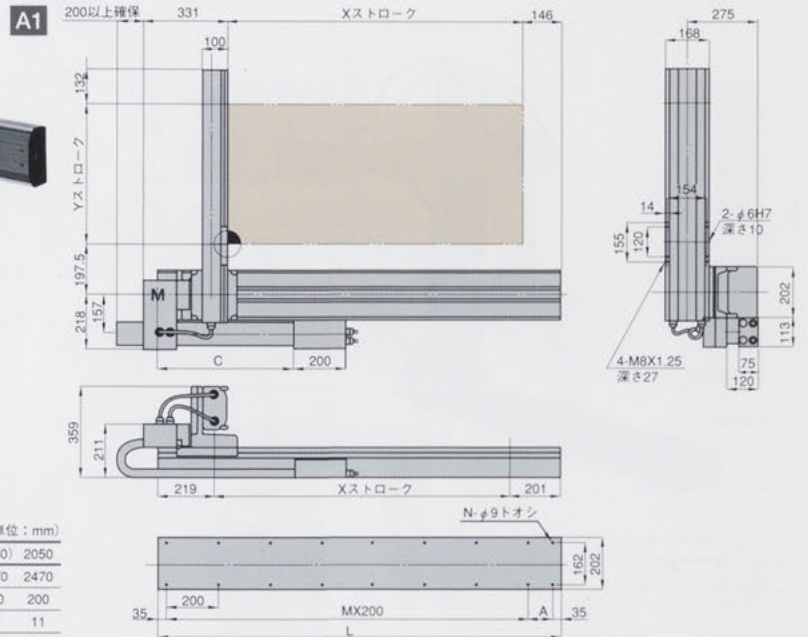
F1



HXYLA

アームタイプ

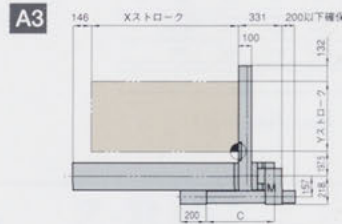
● : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

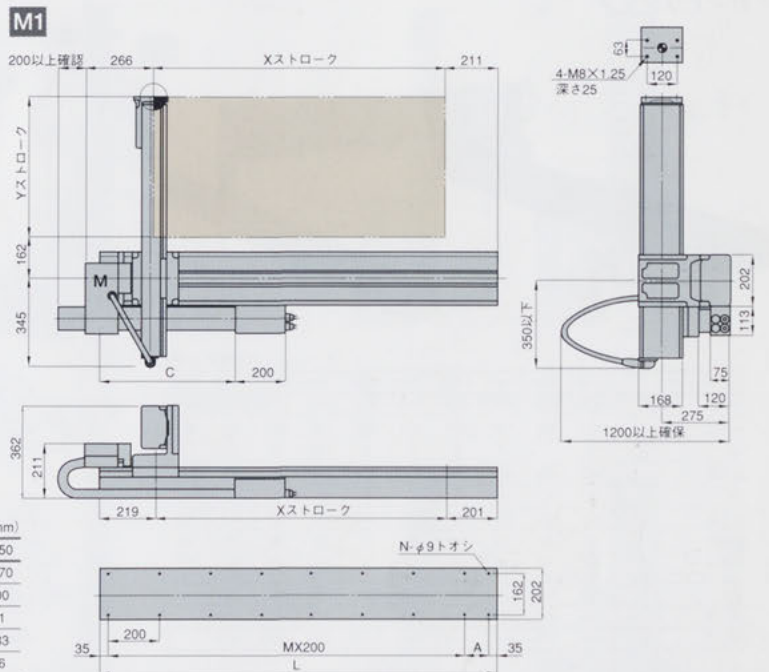
Xストローク	(1150)	1250	(1350)	1450	(1550)	1650	(1750)	1850	(1950)	2050
L寸法	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C寸法	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
N箇所	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

※ () ストロークは注文生産です。



HXYLA

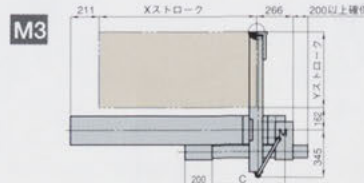
ムービングアームタイプ



(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(1150)	1250	(1350)	1450	(1550)	1650	(1750)	1850	(1950)	2050
L寸法	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C寸法	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
N箇所	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

※ () ストロークは注文生産です。



HXYA SERIES

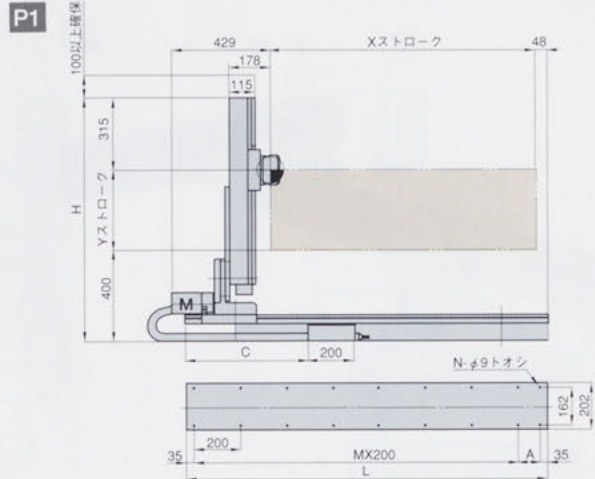
直交型ロボット



HXYLA

ボールタイプ3軸

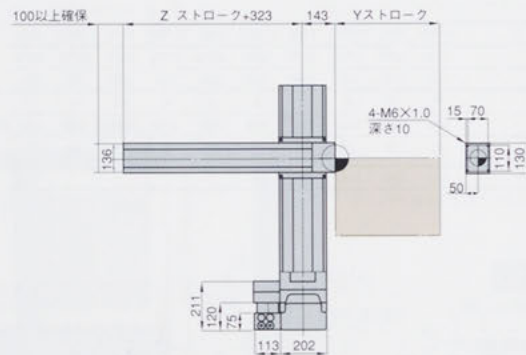
●：座標原点位置 M：X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位：mm)

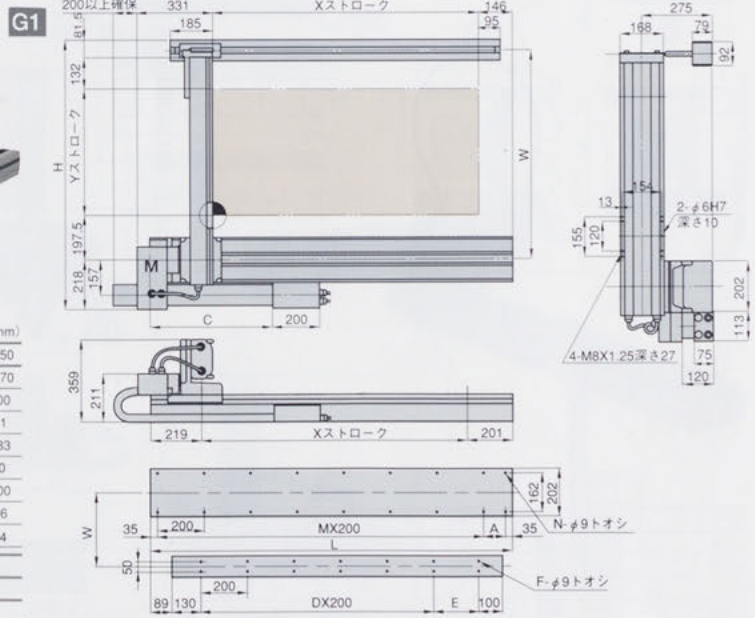
Xストローク	(1150)	1250	(1350)	1450	(1550)	1650	(1750)	1850	(1950)	2050
L寸法	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C寸法	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
N箇所	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650	(750)	(850)	(950)	(1050)	
H寸法	965	1065	1165	1265	1365	1465	1565	1665	1765	
Zストローク	250	350	450	550	650					

※ () ストロークは注文生産です。
 ※ Y軸が750mmストローク以上の場合、X軸の最高速度は、800mm/secとなります。



HXYLA

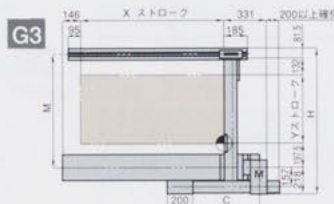
ガントリタイプ



(ストローク、寸法単位：mm)

Xストローク	(1150)	1250	(1350)	1450	(1550)	1650	(1750)	1850	(1950)	2050
L寸法	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C寸法	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983
D	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
E寸法	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
N箇所	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F箇所	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	(750)	(850)	(950)	1050	
H寸法	879	979	1079	1179	1279	1379	1479	1579	1679	
W寸法	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	

※ () ストロークは注文生産です。
 ※ Y軸が950mmストローク以上の場合、最高速度は、800mm/secとなります。



HXYA SERIES

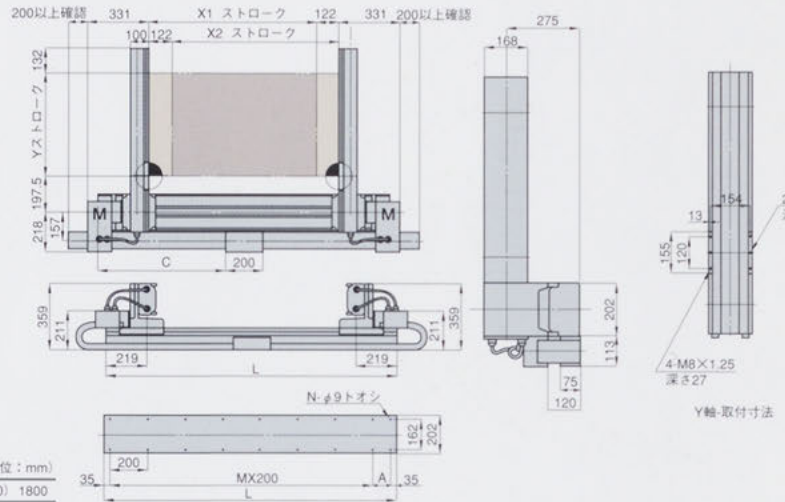
直交型ロボット



HXYLA

ダブルアームタイプ

● : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



(ストローク、寸法単位: mm)

X1, X2 ストローク	(900)	1000	(1100)	1200	(1300)	1400	(1500)	1600	(1700)	1800
L寸法	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C寸法	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135
N箇所	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

※HXYLAは、アームタイプ又は、ムービングアームタイプ等のダブルアーム対応が可能です。
又、動作エリアは、組み合わせ及び先端ユニットにより異なりますので、詳細は問い合わせ願います。
※ダブルアームタイプは注文生産です。

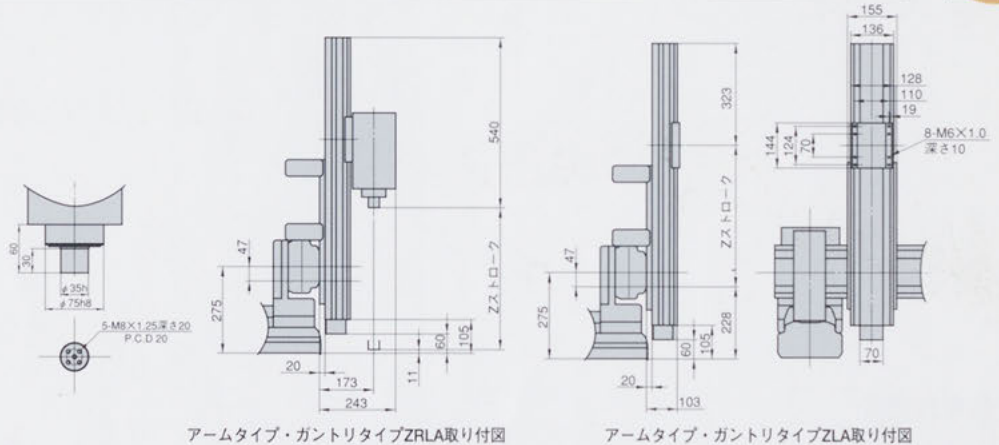
HXYA SERIES Z-R軸ユニット



ZRLA / ZLA



Zストローク：
250、350、450、550mm



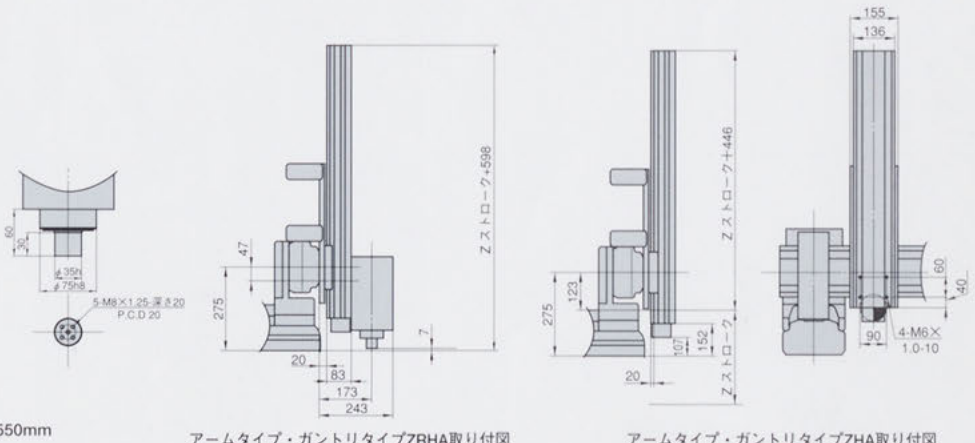
アームタイプ・ガントリタイプZRLA取り付け図

アームタイプ・ガントリタイプZLA取り付け図

ZRHA / ZHA



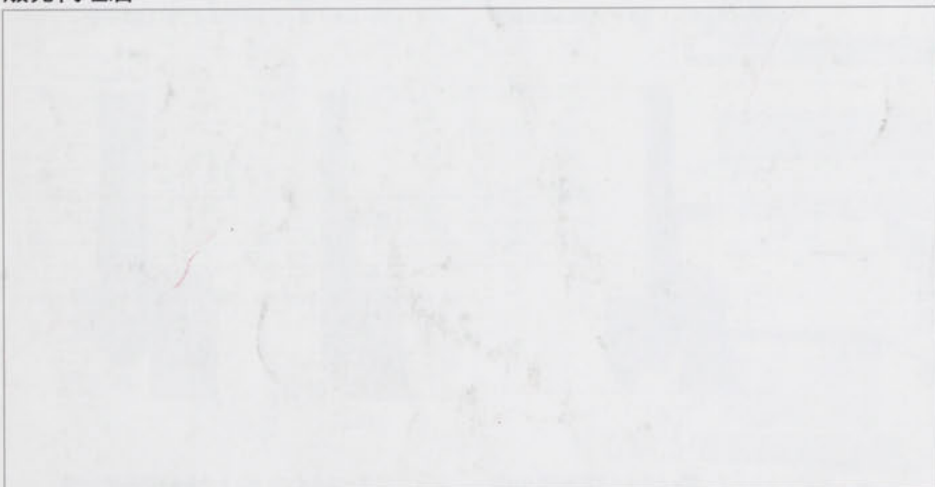
Zストローク：
250、350、450、550mm



アームタイプ・ガントリタイプZRHA取り付け図

アームタイプ・ガントリタイプZHA取り付け図

販売代理店



YAMAHA

ヤマハ発動機株式会社

IM事業部営業部

〒435 静岡県浜松市早出町882

TEL 053-460-6103(直通)

FAX 053-460-6145

大阪営業所

〒550 大阪市西区北堀江3-6-13

TEL 06-535-4441(直通)

FAX 06-531-9027

●仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。(1995年9月作成)
●ロボットの輸出について戦略物質非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。