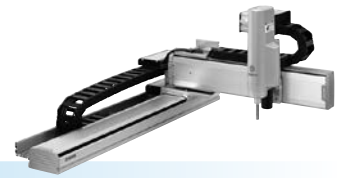


SXYx 3軸/ZS



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ

注文型式

SXYx - C [] [] [] [] [] **15** [] **RCX340-3** [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ (バッテリー)
A1		15~	105cm	15~	ZS12	ZS6	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14H	F14		
モータ出力 AC	200 W	100 W		60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm		±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15		ボールネジφ12
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm		150 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

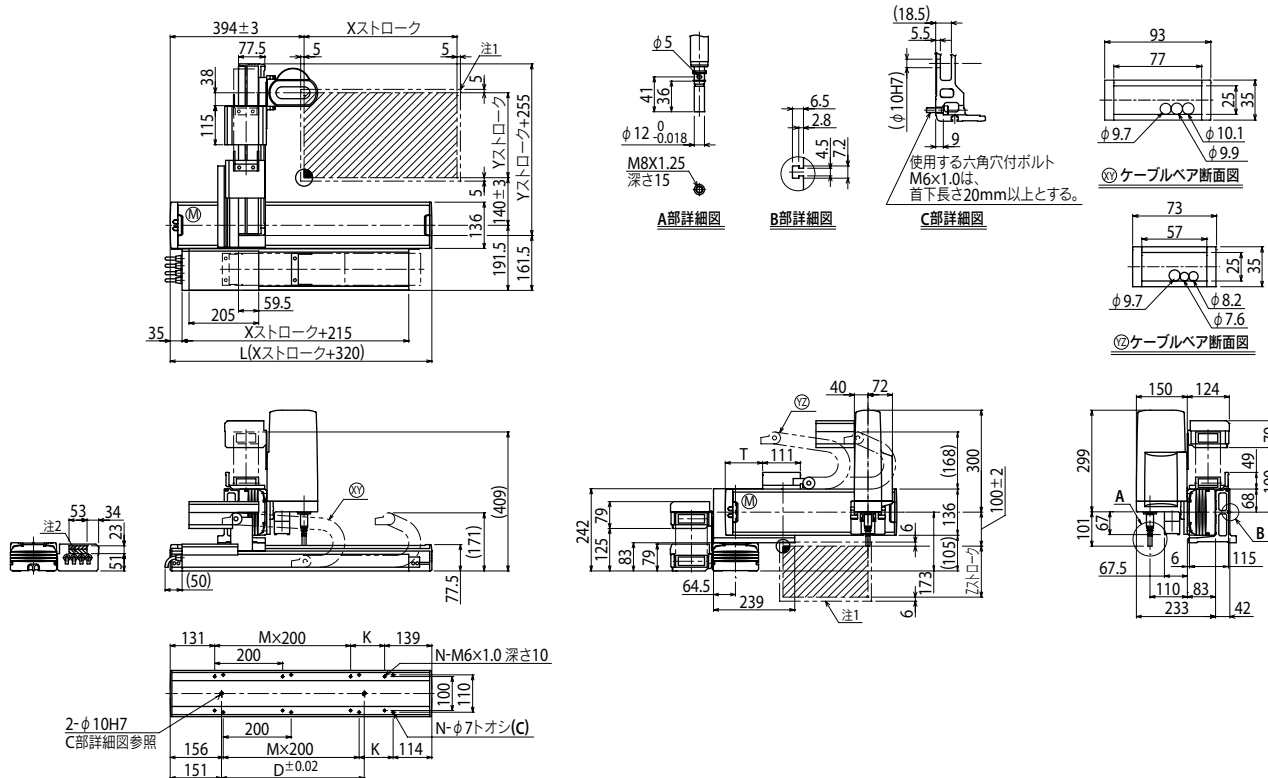
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~650	3	5

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース / リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 3軸/ZS A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
T	55	110	165	215	270	325				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200			960	780	600	540	
速度設定			—			80%	65%	50%	45%	

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2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。