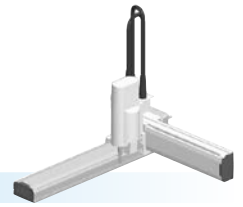


# SXYx 4軸/ZRS

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- シャフト上下タイプZRS軸一体型



## 注文型式

**SXYx-S** [ ] [ ] [ ] [ ] **15** [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - ZFR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) - アップバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
 X軸: 15~85cm  
 Y軸: 15~65cm  
 ZFR軸: ZRS12, ZRS6  
 Z軸: 15  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m  
 適用コントローラ / 制御軸数: RCX340-4  
 安全規格: P.678  
 オプションA (OPA), B (OPB), C (OPC), D (OPD), E (OPE)  
 アップバッテリー

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: ZRS12	Z軸: ZRS6	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	—	—	—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005°
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φ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020° /sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm	150 mm	150 mm	360°
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。

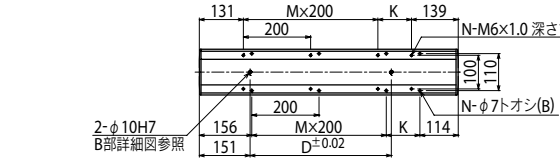
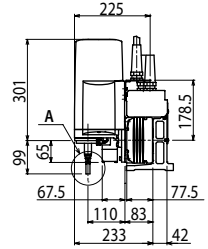
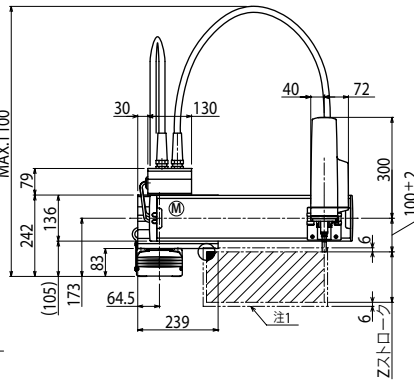
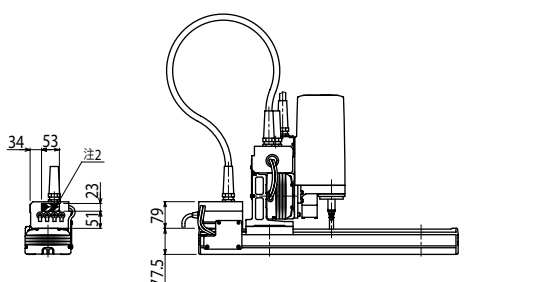
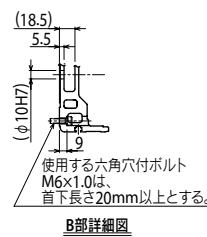
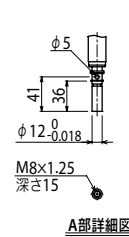
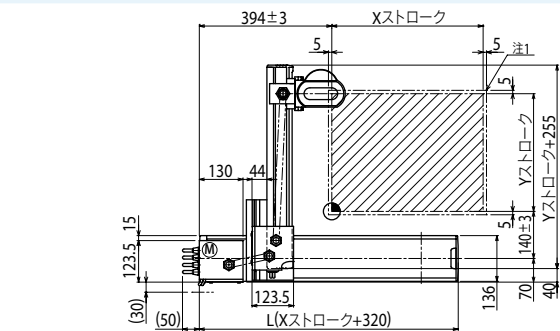
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

## 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 4軸/ZRS A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
Zストローク	150							
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸			1200			960	780
	速度設定			—			80%	65%

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。