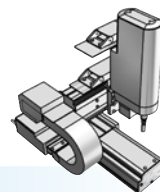


FXYx 3軸/ZS

● 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

FXYx - C - **15** - **RCX340-3**

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 Z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: 15~105cm
Y軸: 15~55cm
Z軸: ZS12, ZS6
ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m
適用コントローラ / 制御軸数: RCX340-3
安全規格: P636
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P636

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成	—	—	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W	60 W	—
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	—
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ボールネジφ12
ボールネジリード※2 (減速比)	20 mm	12 mm	12 mm	6 mm
最高速度※3	1200 mm/sec	800 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 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。
 ※3. X軸ストロークが750mm以上のとき、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

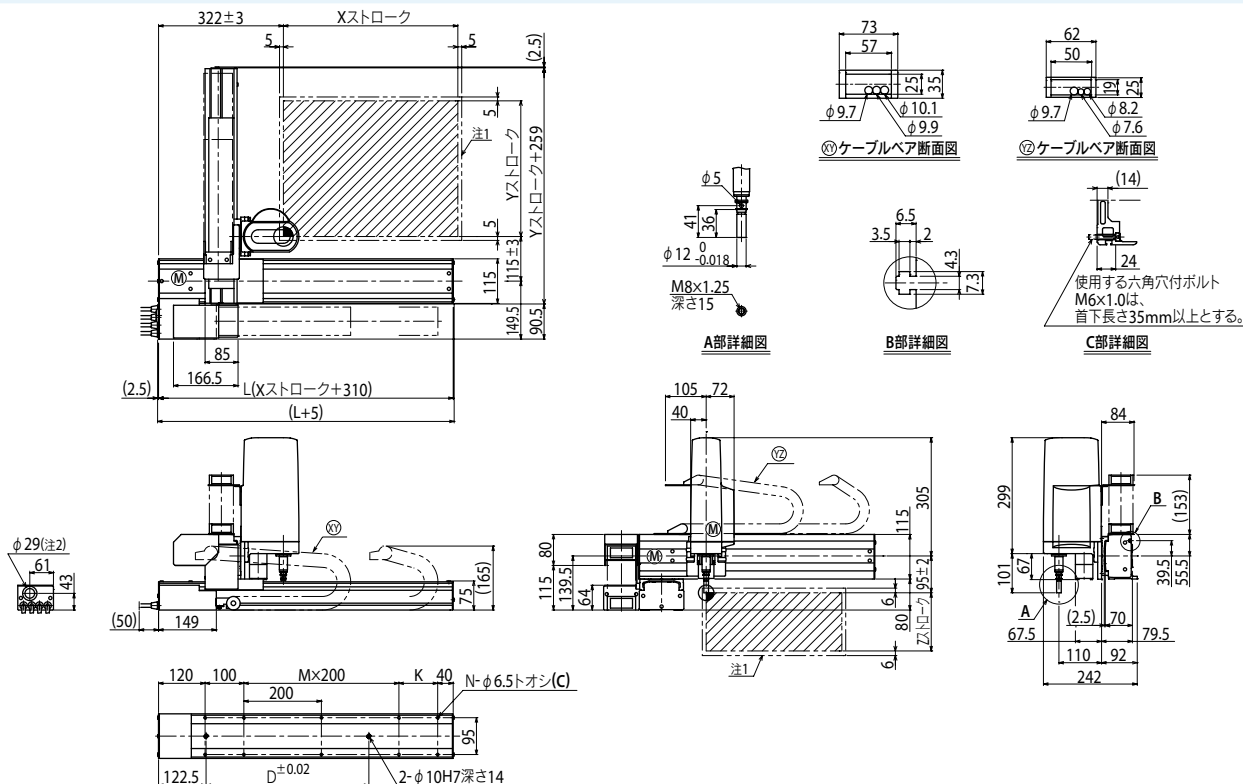
Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	3

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

FXYx 3軸/ZS

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
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	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	150									
ストローク別最高速度※3	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パによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、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。