

# FXYx 3軸/ZT



● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(60W)

## 注文型式

**FXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZT6L-12** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	リード	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)	アプソバッテリー
A1		15~	15~	15~	6~30cm			3L: 3.5m								
A2		105cm		55cm				5L: 5m								
A3								10L: 10m								
A4																

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	—	—	T6L-12-BK
モータ出力 AC (W)	100 W	60 W	60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±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
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	12 mm	12 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	800 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	50~300 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以上の場合、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

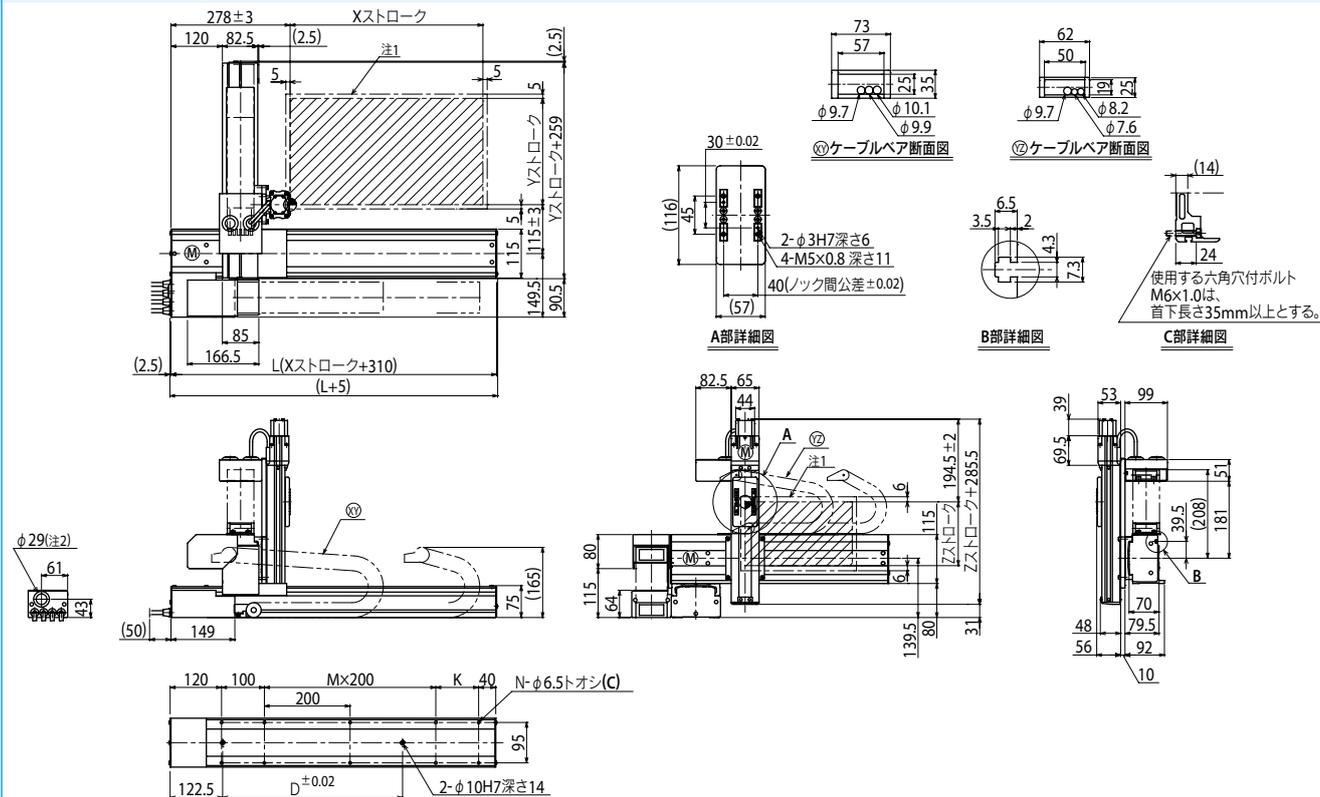
Yストローク(mm)	ZT
150~550	3

## 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/ZT

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	50	100	150	200	250	300				
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (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以上の場合、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。