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 - □ - □ - □ - ZT6 - 12 - □ - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	リード	Z軸	ケーブル長
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm			5～30cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
RCX340-3	□	□	□	□	□	□	□

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - □ - □ - □ - □ - □ - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
RCX240S	□	□	□	□	□	BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	—	—	T6-12-BK
モータ出力 AC(W)	100	60	60
繰り返し位置決め精度※2(mm)	±0.01	±0.02	±0.02
駆動方式	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C10級)	ボールネジ(C10級)
ボールネジリード(減速比)(mm)	20	12	12
最高速度※3(mm/sec)	1200	800	800
動作範囲(mm)	150～1050	150～550	50～300
ロボットケーブル長(m)	標準：3.5　オプション：5,10		

※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. 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。

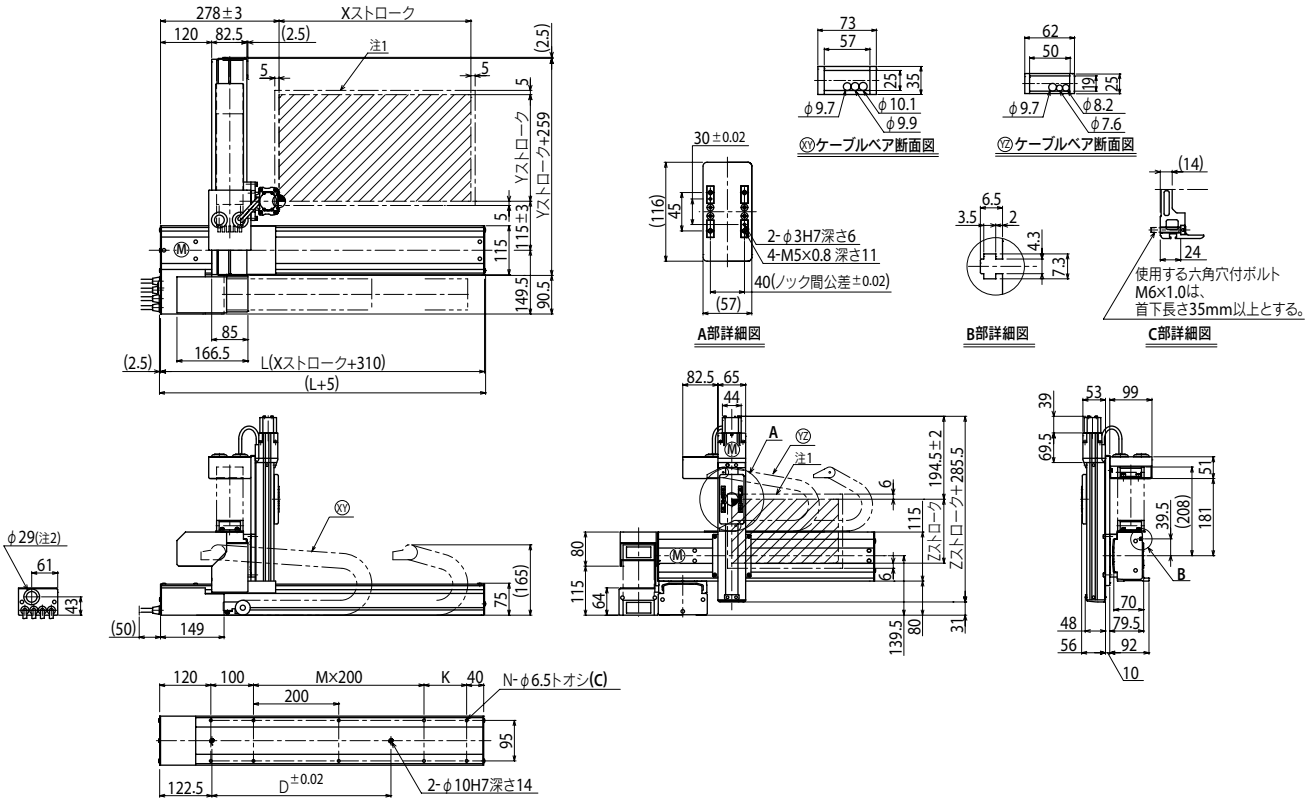
最大可搬質量 (kg)

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 RCX240S	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注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。

適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240S▶ 489