

注文型式

HXYx-C

ロボット本体 ケーブル 組合せ
A1
A2
A3
A4

X軸
25~125cm

Y軸
25~65cm

ZRH

Z軸
25~55cm

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

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)

オプションF (OP.F)

オプションG (OP.G)

オプションH (OP.H)

オプションI (OP.I)

オプションJ (OP.J)

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P502**

RCX240

R

BB

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張/O

ネットワークオプション

IVシステム

グリッパ

バッテリー

オプション

オプション

オプション

オプション

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P489**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC (W)	600	400	200	200
繰返し位置決め精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
駆動方式	ボールネジ (C7級)	ボールネジ (C7級)	ボールネジ (C7級)	ハーモニックギヤ
ボールネジリード (減速比) (mm)	20	20	5	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	300	360
動作範囲 (XYZ: mm) (R: °)	250~1250	250~650	250~550	360
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. 片振りでの繰返し位置決め精度。

※3. X軸ストロークが850mm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)

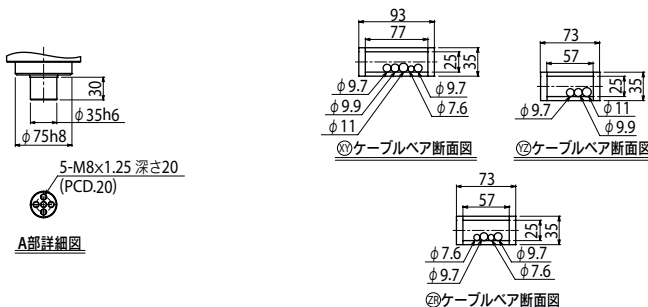
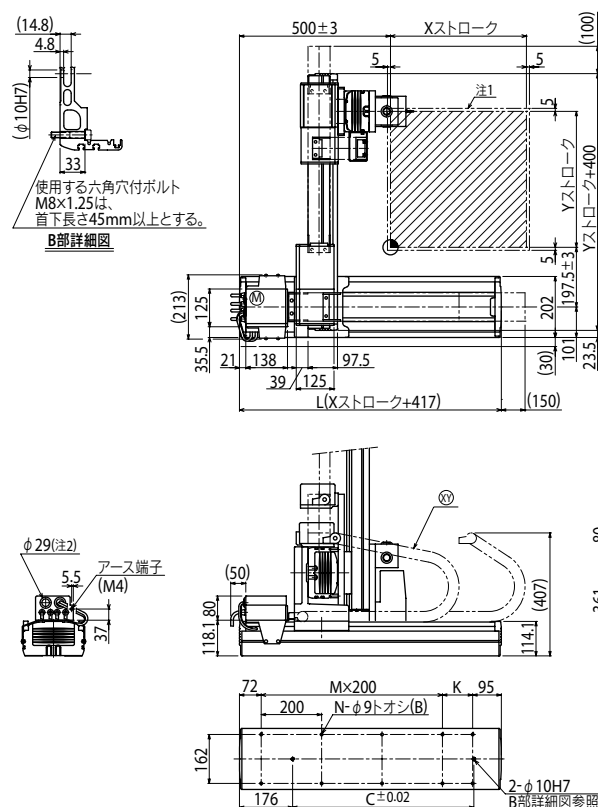
	Zストローク (mm)				
Yストローク (mm)	250	350	450	550	
250	12	12	12	12	12
350	12	12	12	12	12
450	12	12	12	12	11
550	11	10	9	8	8
650	11	10	9	8	8

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-R	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

HXYx 4軸/ZRH

A1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%

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850mm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。