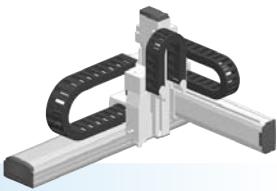


●アームタイプ

●ケーブルルペア

●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)+R軸



■注文型式

MXYx - C	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]
ロボット本体	-	ケーブル	-	組合せ	X軸 25~125cm	Y軸 15~65cm	ZRFL20	ZRFL10	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	
A1				A2							
A3				A4							

RCX340-4	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]
適用コントローラ 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)

RCX240	[]	R	[]	[]	[]	[]	[]	[]	[]	BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張IO	ネットワークオプション	IVYシステム	クリッパ	バッテリ			

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P502

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: ZRFL20/ZRFL10	R軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H	F10-BK相当 ガイド強化モデル	R5
モータ出力 AC (W)	400	200	200	50
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
駆動方式	ボールねじ(C7級)	ボールねじ(C7級)	ボールねじ(C7級)	ハーモニックギヤ
ボールネジード(減速比) (mm)	20	20	20	10 (1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	1200	600
動作範囲 (XYZ: mm) (R: °)	250~1250	150~650	150~350	360
ロボットケーブル長(m)	標準: 3.5 オプション: 5.10			

※標準品を従来のZRFLにから、より剛性を高めたZRFLに変更しました。ZRFLをご希望の際は、弊社までご相談ください。

※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850mm以上のとき、動作領域によってはボールねじ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)	Zストローク(mm)					
	ZRFL20		ZRFL10			
150	4	4	4	11	11	11
250	4	4	4	11	11	11
350	4	4	4	11	11	11
450	4	4	4	8	7	6
550	4	4	4	8	7	6
650	4	4	4	4	3	2

■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
RCX240-R	

MXYx 4軸/ZRFL20/10 A1

Xストローク

250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	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

150	250	350	450	550	650
-----	-----	-----	-----	-----	-----

Zストローク

150	250	350
-----	-----	-----

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プによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出入口です。

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ねじ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 RCX240▶489

APPLICATION
リニアコンベーティョナルモード
LCM100
小型単軸ロボット
TRANSEROV
単軸ロボット
FLIP-X
リニアロボット
XY-X
スカラロボット
YK-XG
ピック&プッシュ
YP-X
クリーン
CONTROLLER
各種情報
TYPE
ガントリ
龙门
アーマー
ポーラー^{タブ}
XZタイプ