SXYx 3軸/ZFL20

● 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（200W）

注文型式

SXYx - C - □ - □ - □ - **ZFL20** - □ - □ - **RCX340-3** - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ（A1 / A2 / A3 / A4） - X軸（15～105cm） - Y軸（15～65cm） - ZR軸 - Z軸（15～35cm） - ケーブル長（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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240S - □ - **R** - □ - □ - □ - □ - **BB**

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 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

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	F14H	F14	F10-BK相当 ガイド強化モデル
モータ出力 AC（W）	200	100	200
繰り返し位置決め精度※2（mm）	±0.01	±0.01	±0.01
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）
ボールネジリード（減速比）（mm）	20	20	20
最高速度※3（mm/sec）	1200	1200	1200
動作範囲（mm）	150～1050	150～650	150～350
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。

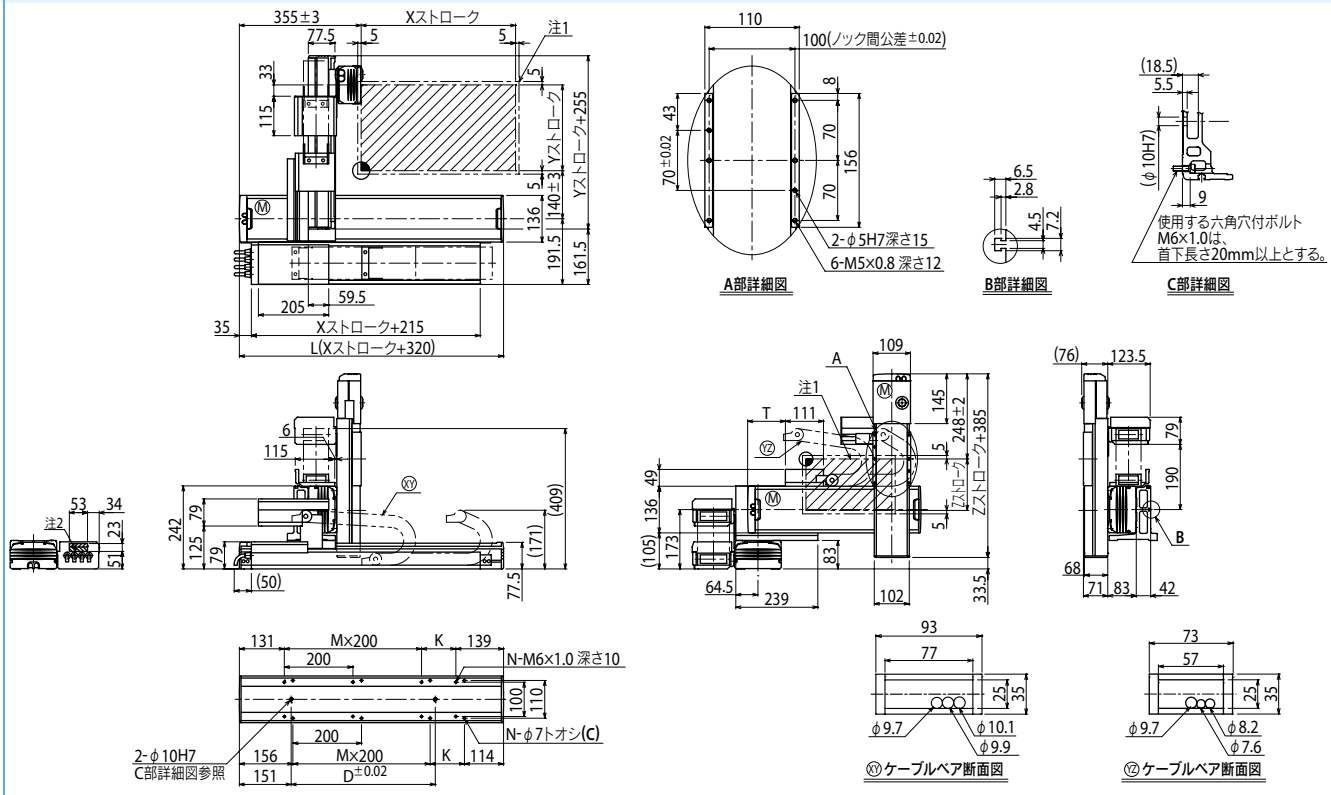
最大可搬質量 (kg)

Yストローク（mm）	Zストローク（mm） 150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	7	6
450	6	5	4
550	4	3	2
650	2	1	1

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240S-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

SXYx 3軸/ZFL20 A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
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	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Yストローク	150	250	350	450	550	650
T	55	110	165	220	275	330

Zストローク	150	250	350

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
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