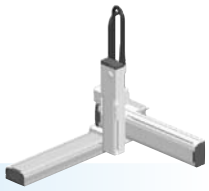
SXYx 3軸/ZF

●アームタイプ ●自立ケーブル ●Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ（100W）



■注文型式

SXYx - S - □ - □ - □ - ZF - □ - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸	ケーブル長
SXYx	S	A1 A2 A3 A4	15～85cm	15～65cm	ZF	15～35cm	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	F14H	F14	F10-BK
モータ出力 AC（W）	200	100	100
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	10
最高速度※3（mm/sec）	1200	1200	600
動作範囲（mm）	150～850	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。

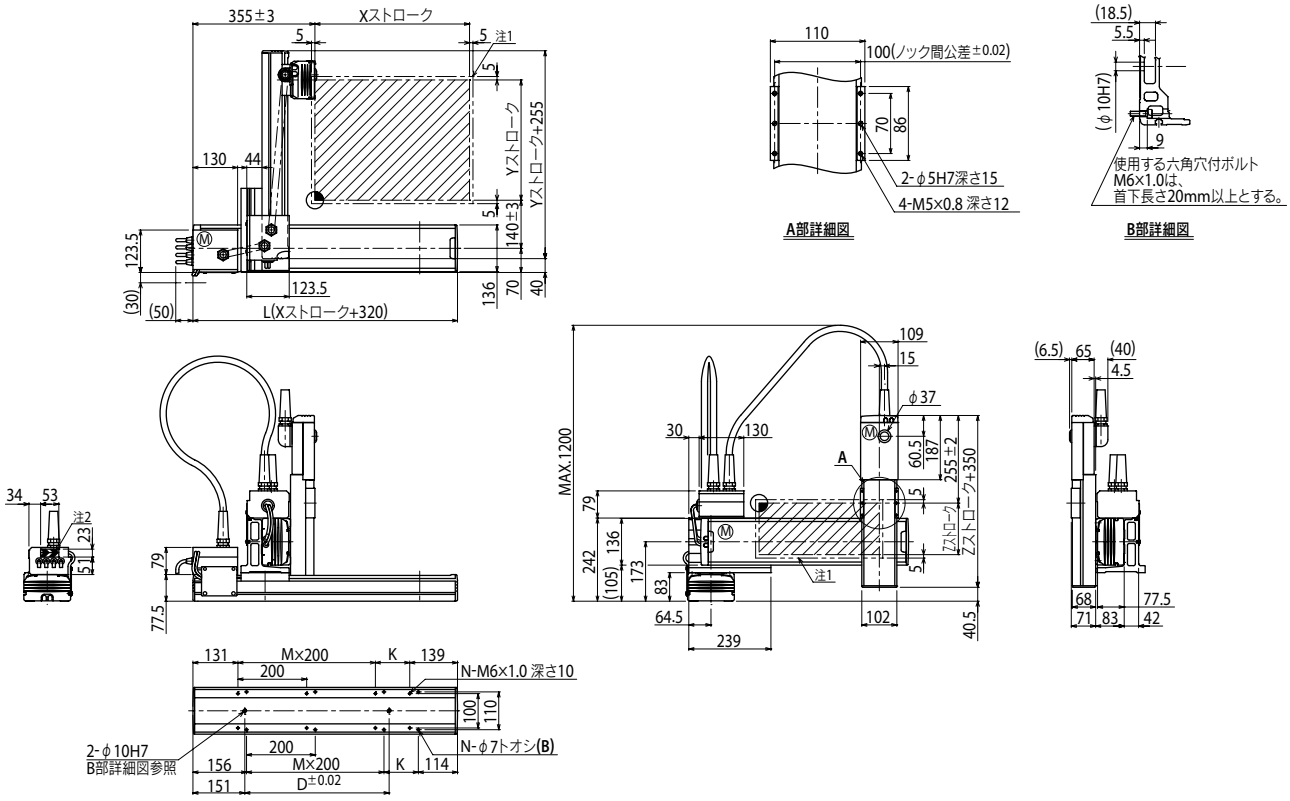
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク（mm）		
Yストローク（mm）	150	250	350
150	10	10	10
250	10	10	9
350	9	8	7
450	7	6	5
550	5	4	3
650	3	2	1

■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

SXYx 3軸/ZF A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12

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注3 (mm/sec)				
	X軸	1200	960	780
	速度設定	—	80%	65%

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