

■ 注文型式

SXYx-S					15	
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	ケーブル長
		A1	15～	15～	ZS12	3L: 3.5m
		A2	85cm	85cm	ZS6	5L: 5m
		A3				10L: 10m
		A4				

RCX340-3							
適用コントローラ / 制御軸数	安全 回路	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)	アップ パッド

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	グリップ	バッテリー

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: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成※1	F14H	F14	—	
モータ出力 AC (W)	200	100	60	
繰り返し位置決め精度※2 (mm)	±0.01	±0.01	±0.02	
駆動方式	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C10級)	
ボールネジリード(減速比)(mm)	20	20	12	6
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	1000	500
動作範囲(mm)	150～850	150～650	150	
ロボットケール長(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

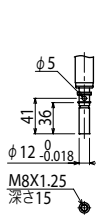
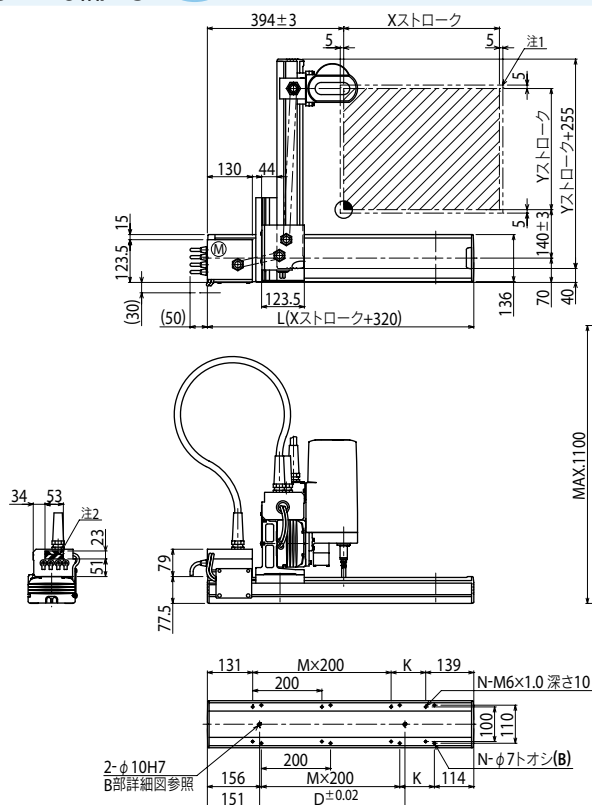
(kg)

Yストローク(mm)	ZS12	ZS6
150～650	3	5

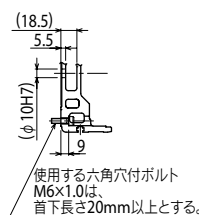
■適用コントローラ

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

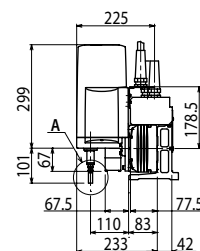
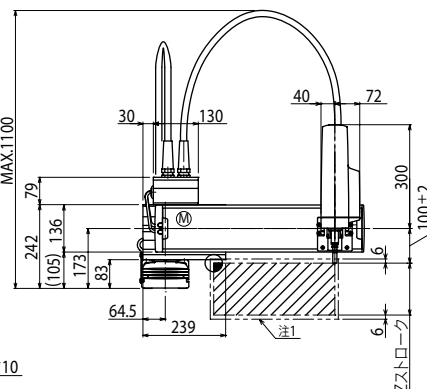
SXYx 3軸/ZS **A1**



A部詳細図



B部詳細図



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							
ストローク別最高速度 ^{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

[illegible]

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。