

注文型式

SXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	ZRFH	Z軸	ケーブル長
A1		X軸 15~ 105cm		15~ 35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
A2		Y軸 15~ 55cm			
A3					
A4					

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)	アンプ/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。RCX340 ▶ P.502

RCX240S

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
----------	------	------	------	-------------	--------	------	-------

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	R軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10相当 ガイド強化モデル	R5
モータ出力 AC (W)	200	100	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	10	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	600	360
動作範囲 (XYZ: mm) (R: °)	150~1050	150~550	150~350	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。

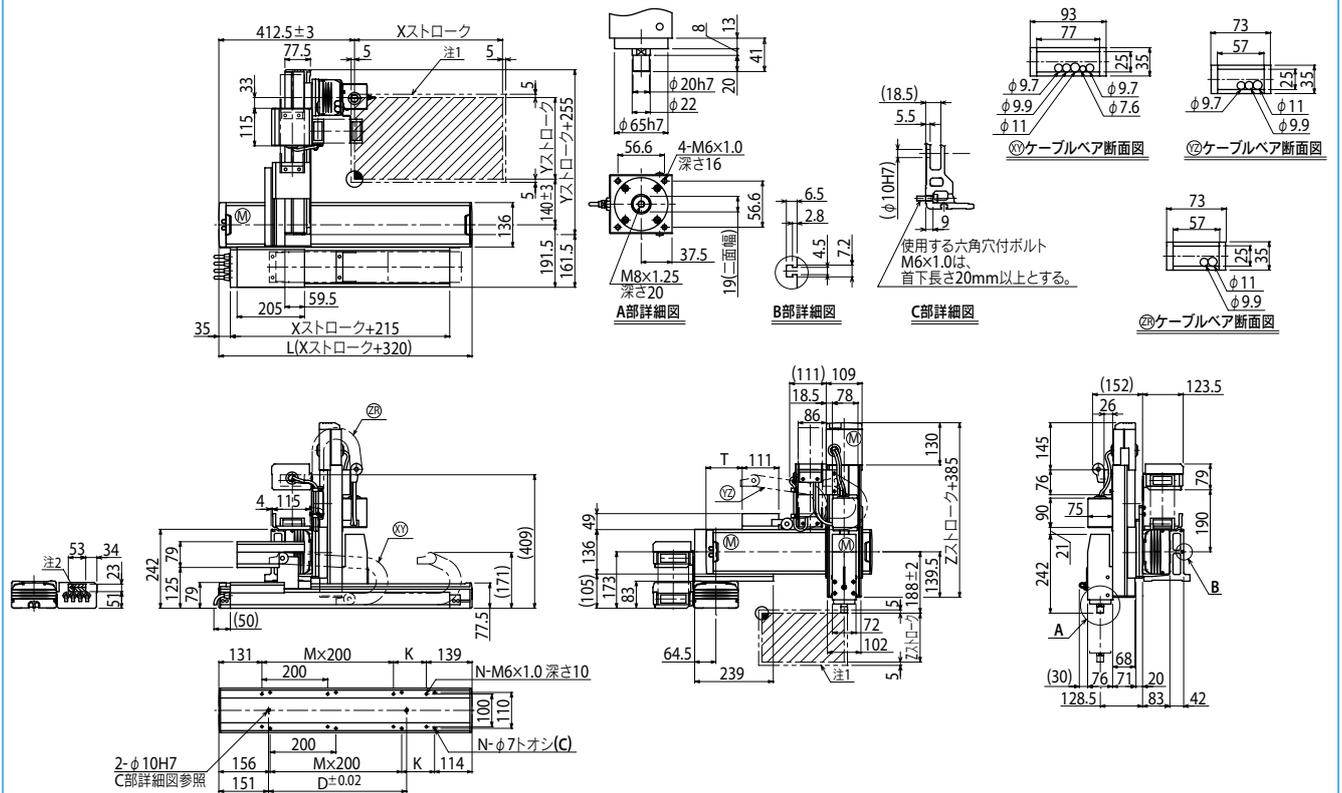
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	9	8	7
250	6	5	4
350	4	3	1
450	2	1	—
550	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 4軸/ZRFH 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						
T	55	110	165	220	275						
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	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プ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。