

SXYx 4軸/ZRFL20



●アームタイプ ●ケーブルペア ●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)+R軸

注文型式

SXYx - C - [] - [] - [] - **ZRFL20** - [] - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

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	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	ファン (バッテリー)
A1		15~	15~	15~		15~	3L:3.5m								
A2		105cm	105cm	55cm		35cm	5L:5m								
A3							10L:10m								
A4															

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10H	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W	50 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	360° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	150~350 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※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. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、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。

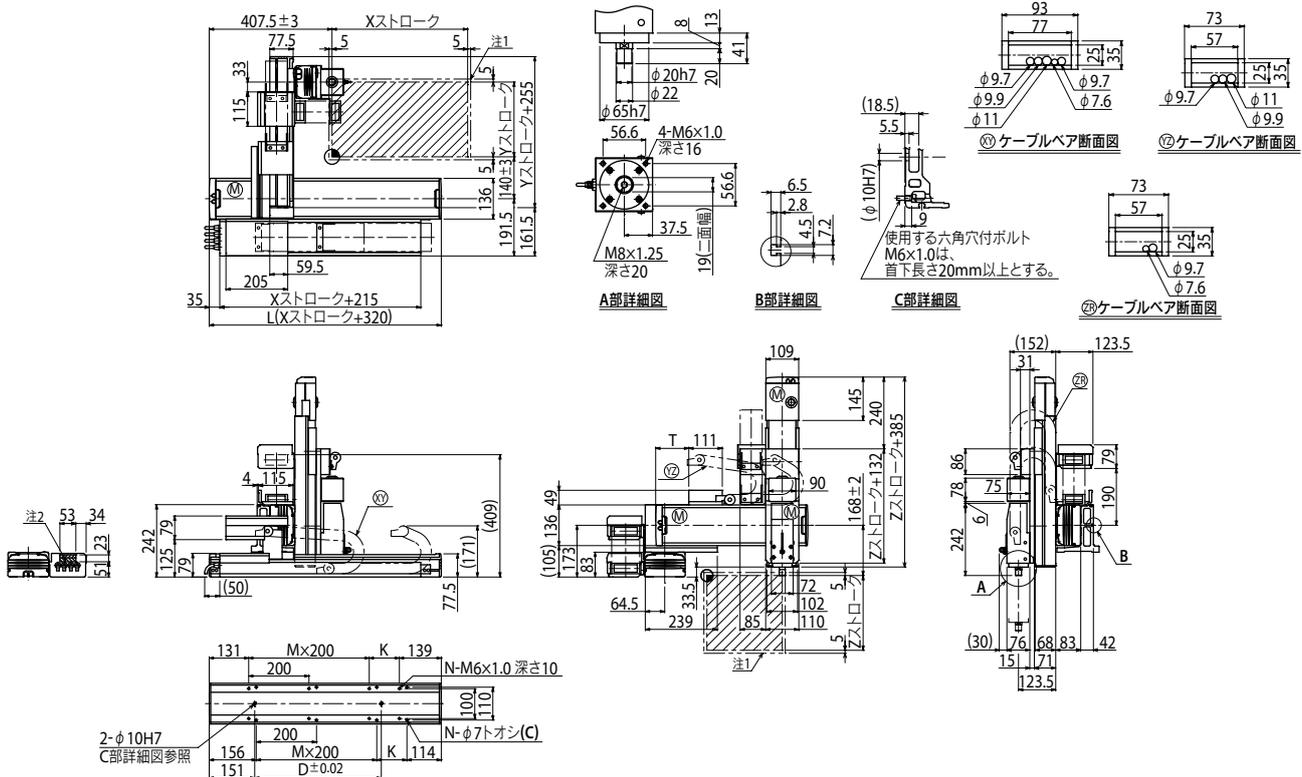
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	4	4	4
250	4	4	3
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	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/ZRFL20 (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以上るとき、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。