

SXYx

4軸/ZRFL20

● 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)+R軸



■ 注文型式

SXYx - C

ロボット本体 ケーブル 組合せ
A1 15~105cm
A2 15~55cm
A3
A4

X軸

Y軸

ZR軸

Z軸

ケーブル長

3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

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)

アプン

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

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	20	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	1200	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)は単軌道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

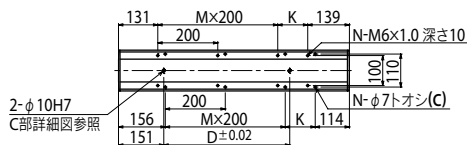
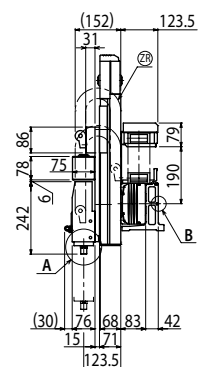
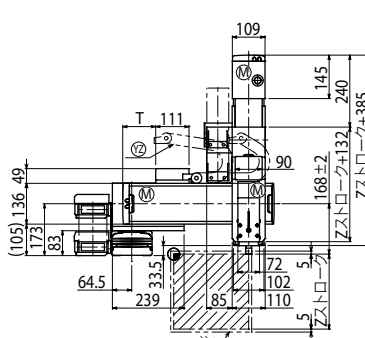
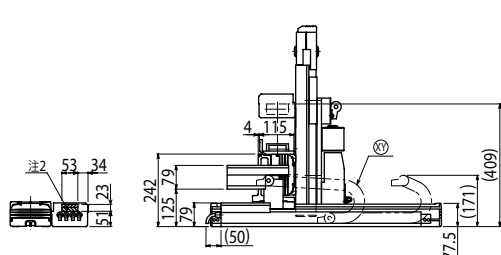
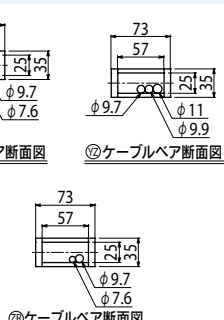
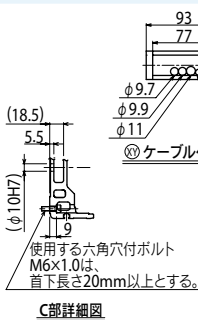
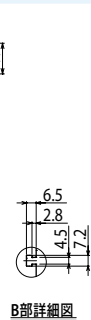
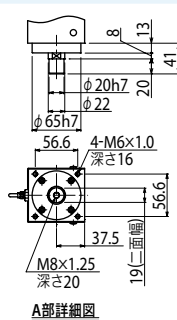
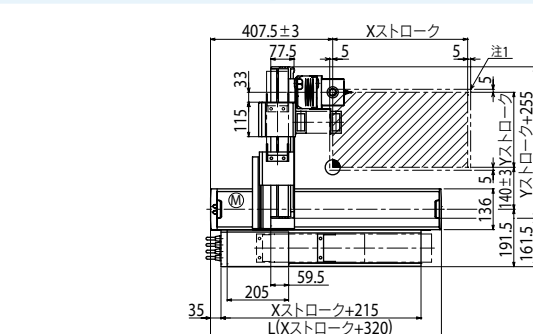
(kg)

	Zストローク(mm)		
Yストローク(mm)	150	250	350
150	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 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/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。