

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

APPLICATION

リニアアクチュエータモジュール
LCM100

小型単軸ロボット
TRANSERVO

单軸ロボット
FLIP-X

リニア/単軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スカラロボット
YK-XG

ピック&フレイバ
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

アーティファ
ARTIFIA

ガントリ
タイプ

マーベリング
アームタイプ

ポール
タイプ

XZタイプ

■注文型式

SXYx-C	-	-	-	ZRFL20	-	-
ロボット本体	-	ケーブル	組合せ	X軸 A1 A2 A3 A4	Y軸 15~ 105cm	Z軸 15~ 55cm
			ZR軸		Z軸 15~ 35cm	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	4	5	6	7	8	9

安全規格 (OP.A) (OP.B) (OP.C) (OP.D) (OP.E) アップグレード

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P502

RCX240S	-	R	-	-	-	-
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	iRVシステム	グリッパー・バッテリ

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	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	ボールねじ(C7級)	ボールねじ(C7級)	ボールねじ(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ねじ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。

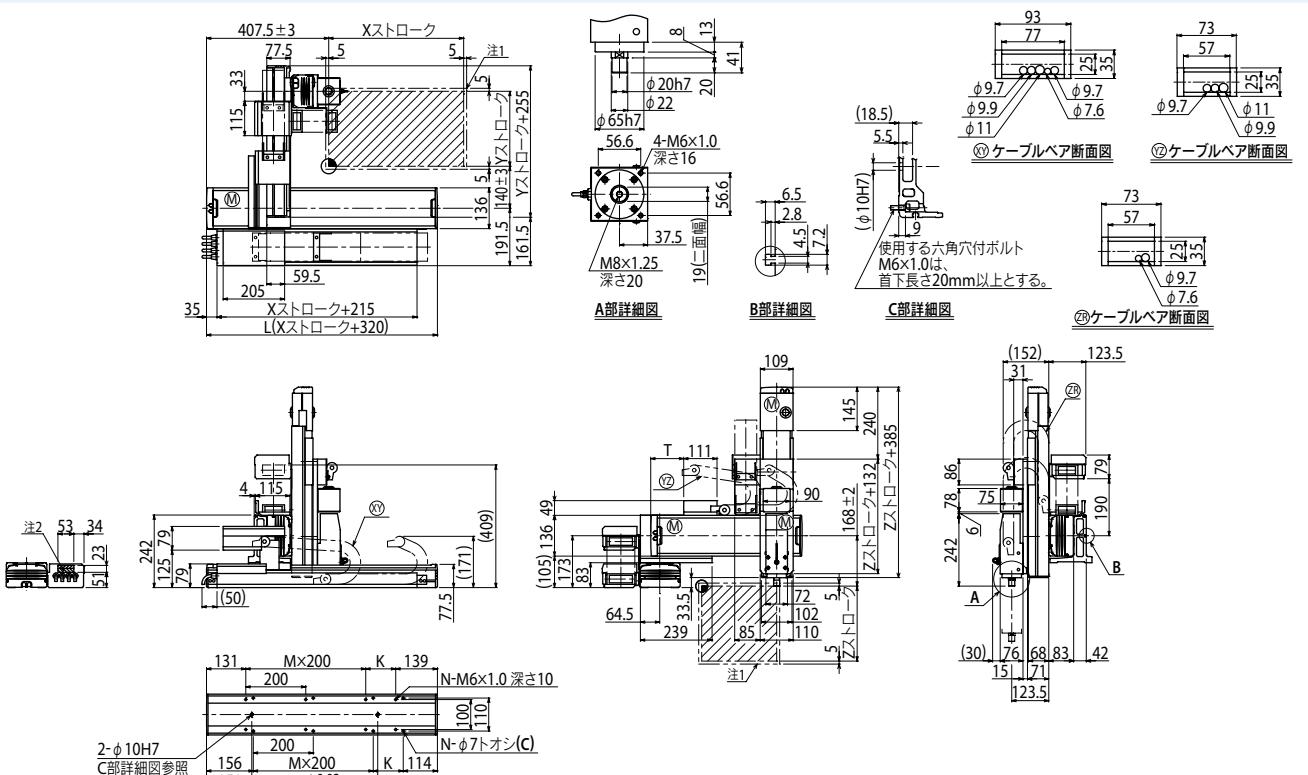
■最大可搬質量 (kg)

	150	250	350
Yストローク(mm)	4	4	4
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ねじ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。