SXYx 4軸/ZRF

●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(100W)＋R軸

注文型式

SXYx - C - □ - □ - □ - **ZRF** - □ - □ - **RCX340-4** - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (A1 / A2 / A3 / A4) - X軸 (15～105cm) - Y軸 (15～65cm) - ZR軸 - Z軸 (15～35cm) - ケーブル長 (3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m) - 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) - アブソバッテリ

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 - グリッパ - 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▶ P.489

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F14H	F14	F10-BK	R5
モータ出力 AC(W)	200	100	100	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	150～650	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。

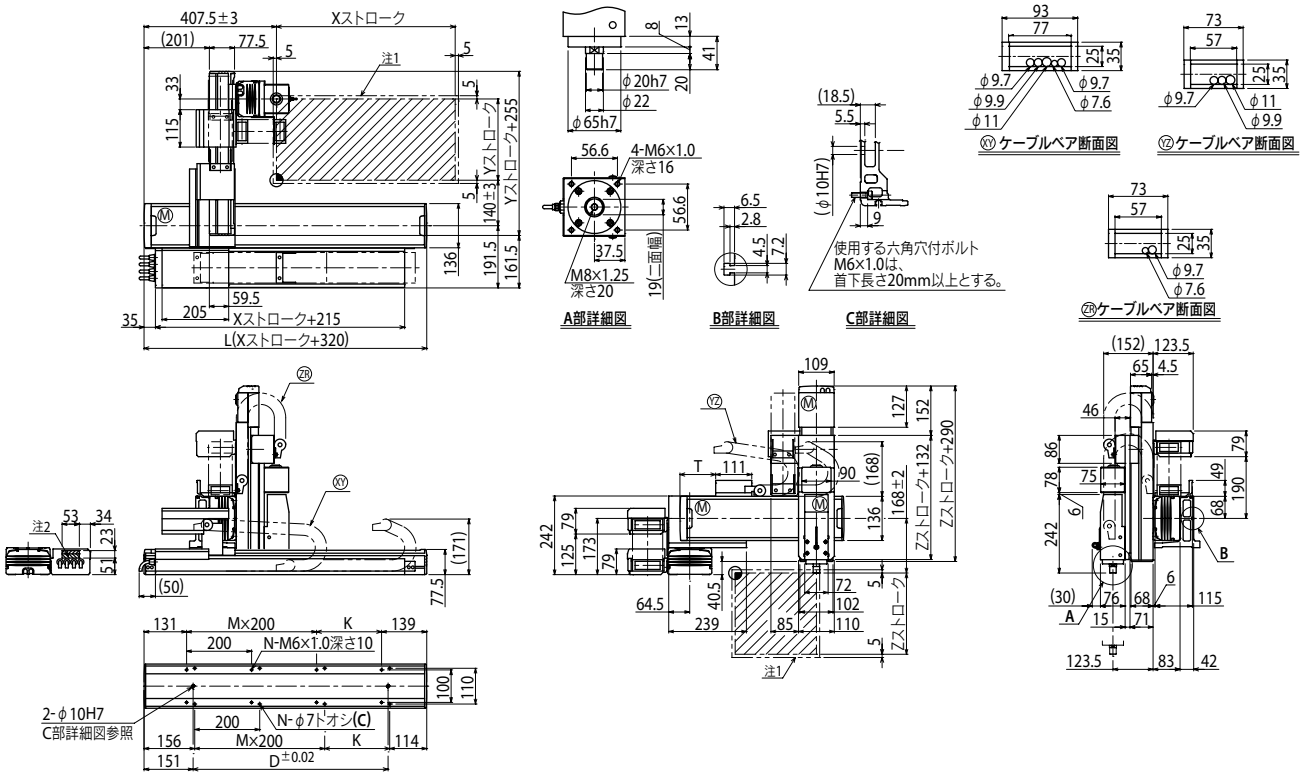
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	1	—	—

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 4軸/ZRF 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	650
T	55	110	165	220	275	330

Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注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。
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。