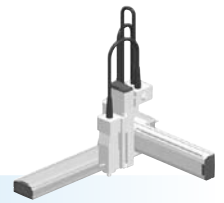


SXYx 4軸/ZRF

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)+R軸



注文型式

SXYx - S [] [] [] **ZRF** [] [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - ZRF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) - アフソバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4
 X軸: 15~85cm
 Y軸: 15~65cm
 ZRF軸: 15~35cm
 Z軸: 15~35cm
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

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	F10-BK	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 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	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 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。

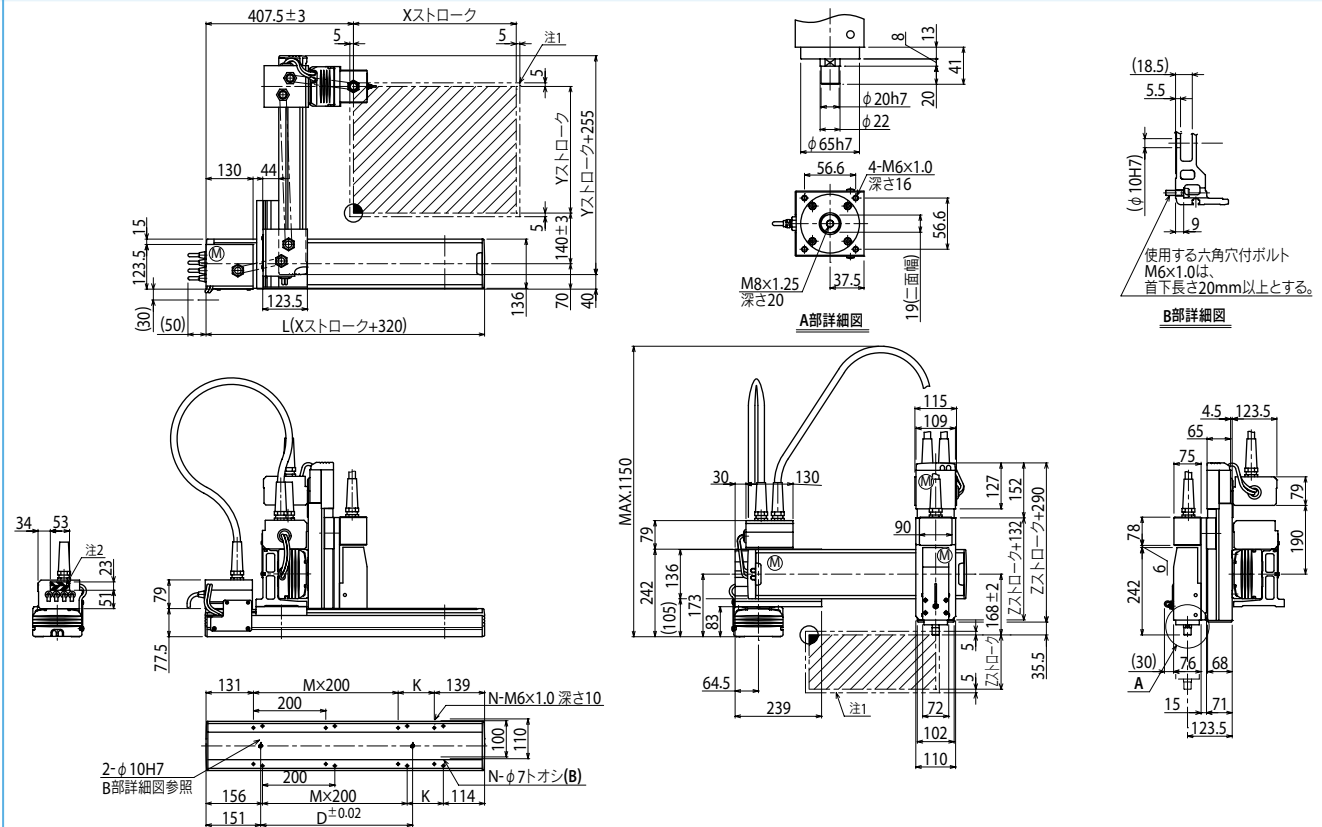
最大可搬質量

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	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
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350					
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	
	速度設定		—		80%		65%	

- 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)。その時は下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。