

注文型式

SXYx - S

ロボット本体 ケーブル

組合せ
A1
A2
A3
A4

X軸
15~
85cm

Y軸
15~
65cm

ZRF

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

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)

アプソバ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P502**

RCX240S

適用コントローラ

CE対応

拡張IO

ネットワークオプション

IVYシステム

クリップ

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 ▶ **P489**

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: °)	150~850	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以上の場合、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

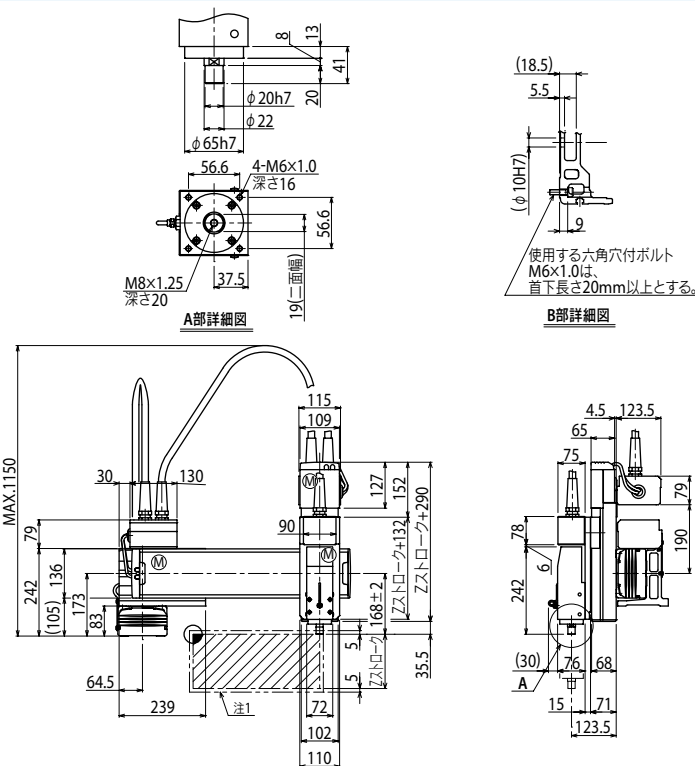
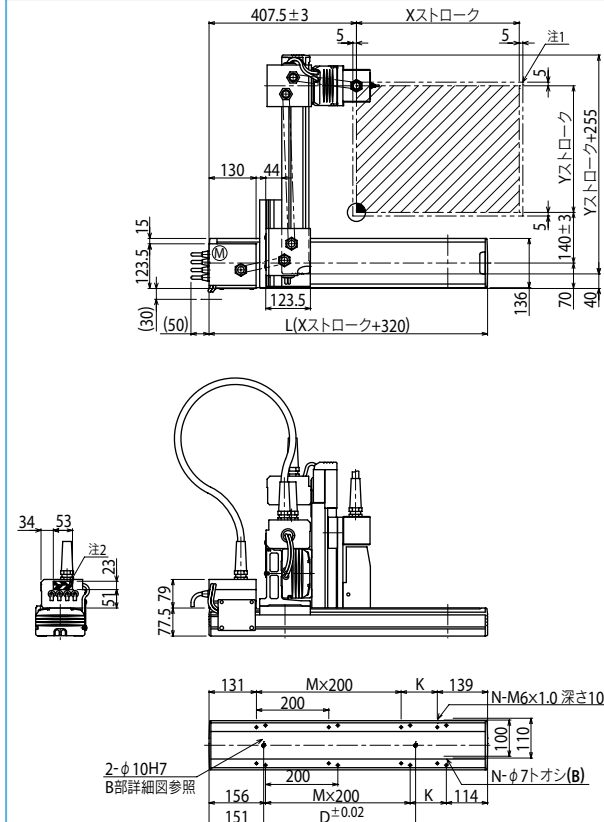
(kg)

	Zストローク (mm)			
Yストローク (mm)	150	250	350	
150	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
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	450	550	650		
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			
速度設定					—			
					960			
					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以上の場合、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。