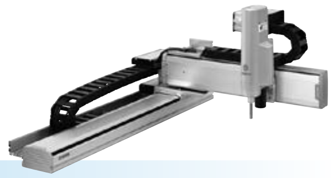
SXYx 4軸/ZRS

● アームタイプ ● ケーブルベア ● シャフト上下タイプZR軸一体型



■ 注文型式

SXYx - C - □ - □ - □ - □ - 15 - □ - 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 (ZRS12 / ZRS6) - Z軸 - 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.636

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸：ZRS12	Z軸：ZRS6	R軸
軸構成※1	F14H	F14	—		—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W		100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm		±0.005 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12		ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3（減速比）	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 ° /sec
動作範囲	150～1050 mm	150～650 mm	150 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。

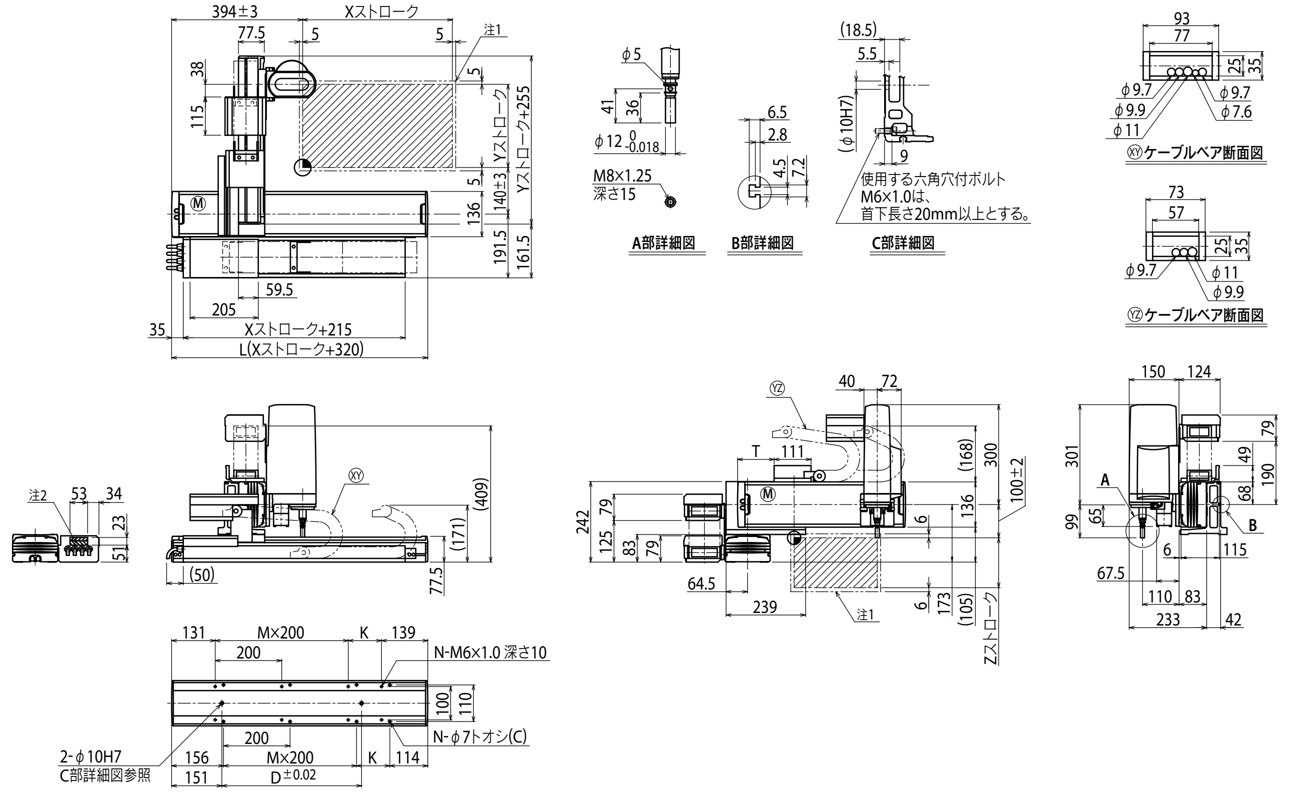
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

■ 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/ZRS 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

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		750未満	750	850	950	1050
	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。