

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	X軸	Y軸	ZR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 (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)	アフン (バッテリー)	
		A1 A2 A3 A4	15~105cm	15~65cm	ZRS12 ZRS6		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.502**

RCX240S															BB	
適用コントローラ	CE対応	拡風/O	ネットワークオプション	I/V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 ▶ **P.489**

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 (W)	200	100	60	100	100
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.02		±0.005
駆動方式	ボールネジ (C7級)	ボールネジ (C7級)	ボールネジ (C10級)	ボールネジ (C10級)	ハーモニックギヤ
ボールネジリード (減速比) (mm)	20	20	12	6	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	1000	500	1020
動作範囲 (XYZ: mm) (R: °)	150~1050	150~650	150		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。

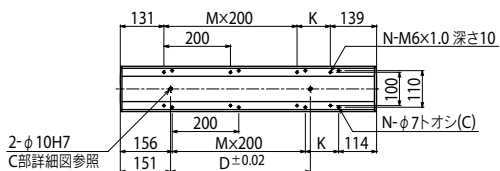
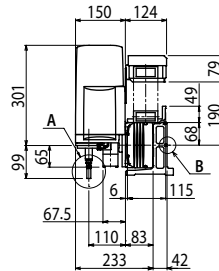
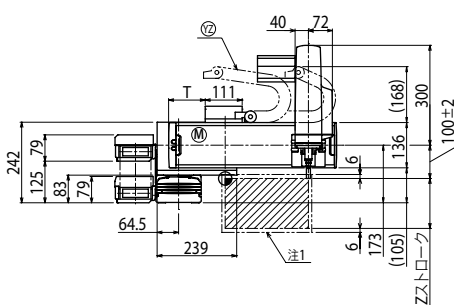
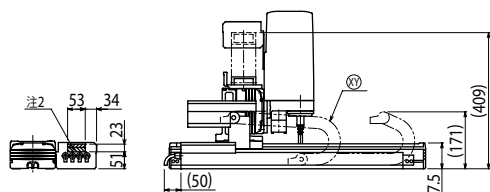
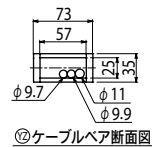
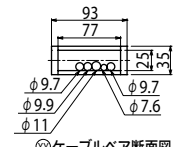
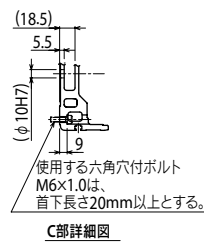
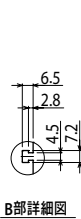
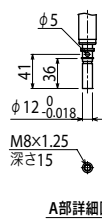
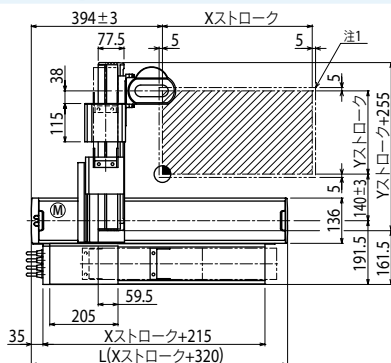
最大可搬質量

YST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
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/ZRS A1



Xストローク	200									
	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 ^{※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。