

注文型式

HXYx - C

ロボット本体

ケーブル

組合せ
G1
G2
G3
G4

X軸

25~125cm

Y軸

25~105cm

ZRH

Z軸

25~55cm

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)

アプソバッテリー

RCX240

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張I/O

ネットワークオプション

IVシステム

グリッパ

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。RCX340▶ **P502**

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}	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC (W)	600	400	200	200
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	5	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	300	360
動作範囲 (XYZ: mm) (R: °)	250~1250	250~1050	250~550	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、Y軸のストロークが850mm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

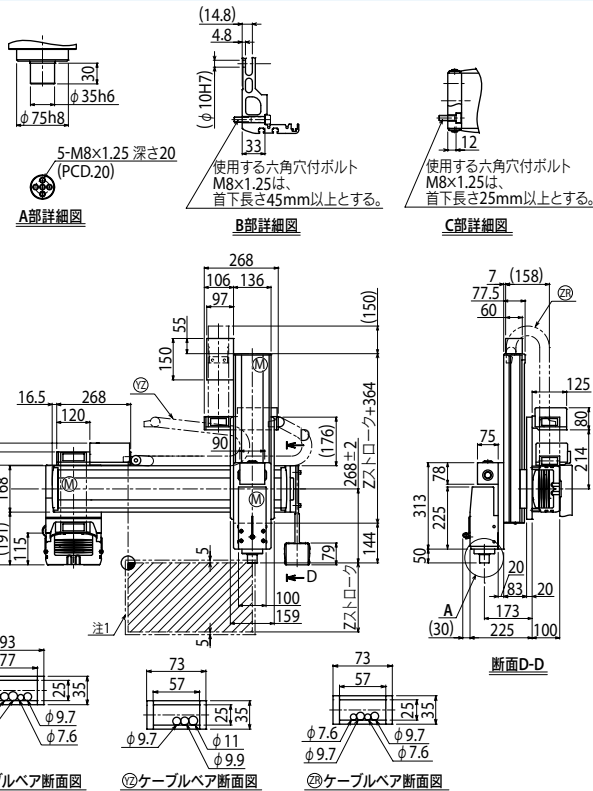
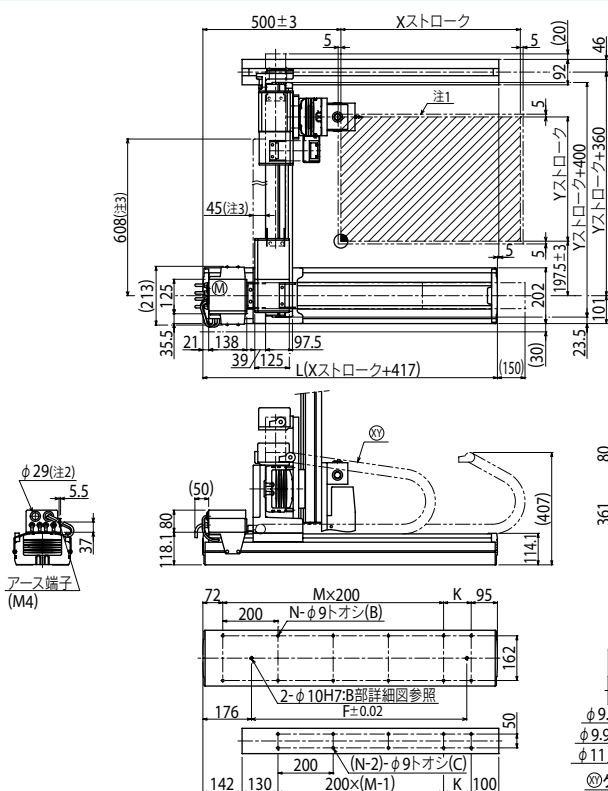
(kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)
250~1050	20

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-R	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

HXYx 4軸/ZRH G1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸				Y軸				速度設定		
	1200				1200				—		
									80%		
									70%		
									60%		
									50%		
									40%		

※1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

※2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

※3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上の取付けとなります。)

※4. X軸、Y軸のストロークが850mm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。