# SXYx 3軸/ZFH

● ムービングアームタイプ　● 自立ケーブル　● Z軸テーブル固定：ベース移動タイプ（200W）

## ■注文型式

SXYx - S - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - ZFH - [Z軸] - [ケーブル長] - RCX340-3 - [安全規格] - [オプションA] - [オプションB] - [オプションC] - [オプションD] - [オプションE] - [アブソバッテリ]

| ロボット本体 | ケーブル | 組合せ | X軸※1 | Y軸※1 | 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) | アブソバッテリ |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| SXYx | S | M1<br>M3 | 15～85cm | 15～35cm | ZFH | 15～35cm | 3L：3.5m<br>5L：5m<br>10L：10m | RCX340-3 | | | | | | | |

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.678

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

## ■基本仕様

| | X軸 | Y軸 | Z軸 |
|---|---|---|---|
| 軸構成※1 | F14H | F14 | F10H-BK |
| モータ出力 AC | 200 W | 100 W | 200 W |
| 繰り返し位置決め精度※2 | ±0.01 mm | ±0.01 mm | ±0.01 mm |
| 駆動方式 | ボールネジφ15 | ボールネジφ15 | ボールネジφ15 |
| ボールネジリード※3（減速比） | 20 mm | 20 mm | 10 mm |
| 最高速度※4 | 1200 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec |
| 動作範囲 | 150～850 mm | 150～350 mm | 150～350 mm |
| 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。

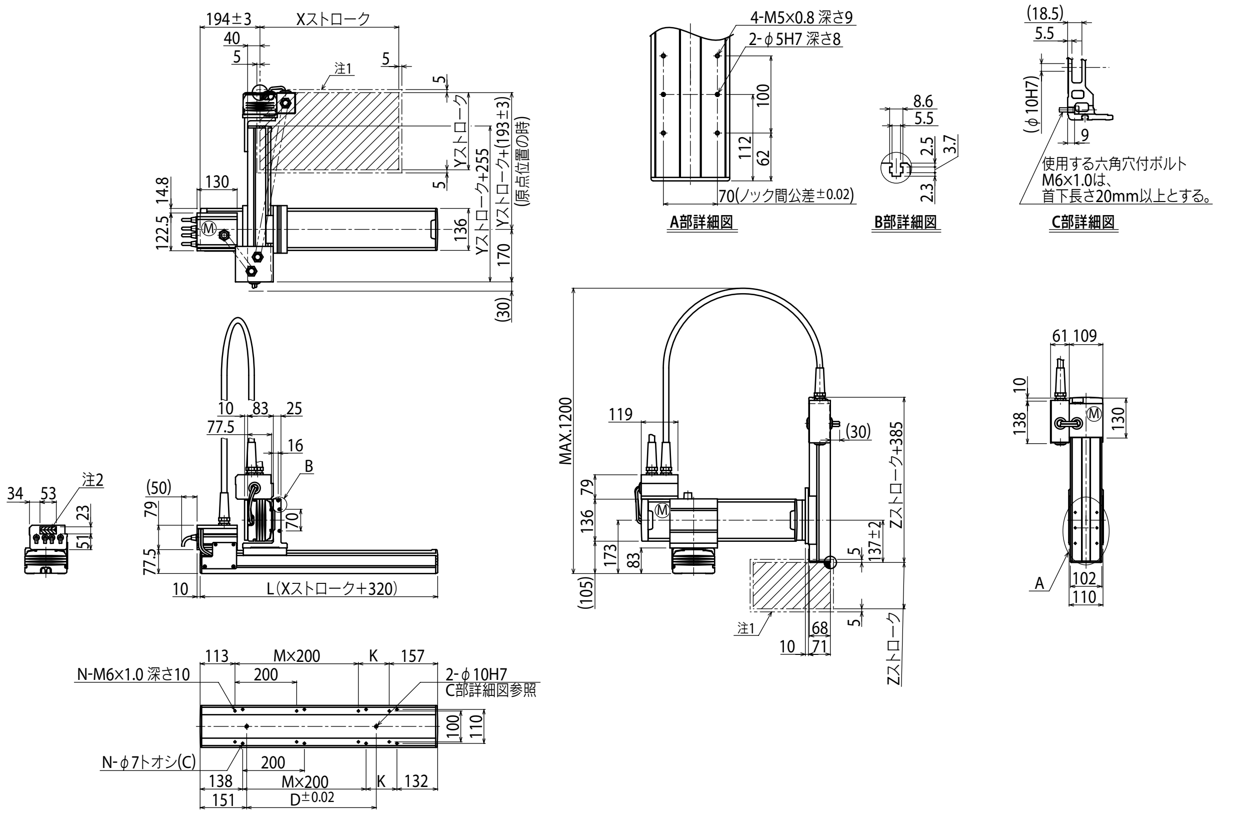
## ■最大可搬質量 (kg)

| | Zストローク(mm) | | |
|---|---|---|---|
| Yストローク(mm) | 150 | 250 | 350 |
| 150 | 9 | 8 | 7 |
| 250 | 8 | 7 | 6 |
| 350 | 7 | 6 | 5 |

## ■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 3軸/ZFH (M1)




| Xストローク注3 | 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ストローク注3 | 150 | 250 | 350 |
|---|---|---|---|

| Zストローク | 150 | 250 | 350 |
|---|---|---|---|

| ストローク別最高速度注4 (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ストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。
注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。