

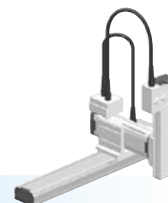
SXYx

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 - **ZFH** - **RCX340-3** - **RCX240S** - **R** - **BB**

ロケット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 ZFH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) アフターバッテリー

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 iVY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
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK相当 ガイド強化モデル
モータ出力 AC (W)	200	100	200
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.01	±0.01	±0.01
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)
ボールネジリード(減速比) (mm)	20	20	10
最高速度 ^{※3} (mm/sec) (°/sec)	1200	1200	600
動作範囲 (mm)	150~850	150~350	150~350
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ストロークとYストロークの合計は1000mm以下とする。
 ※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。

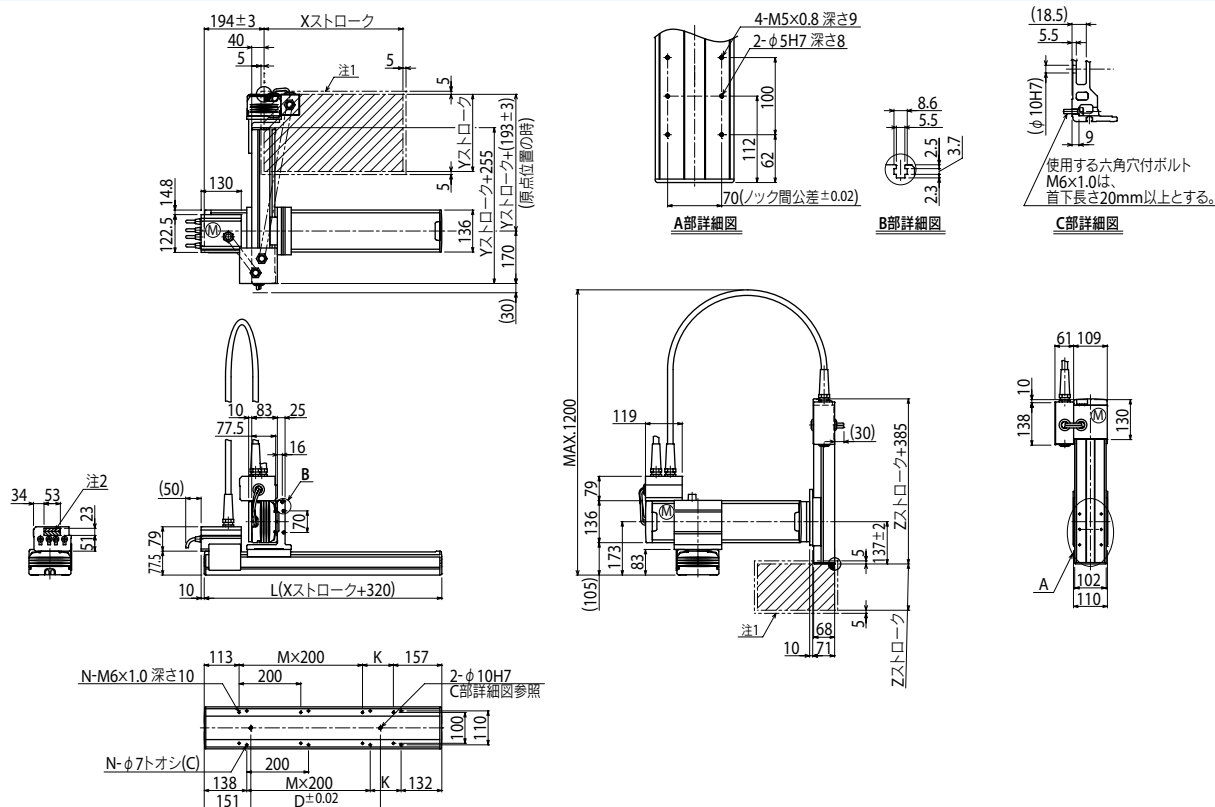
■最大可搬質量

	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 RCX240S-R	プログラム/ポイントトレス/ 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 ^{※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 ^{※3}	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{※4}	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以下としてください。

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。