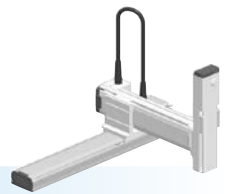


# SXYx 3軸/ZF

- ムービングアームタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)



## 注文型式

**SXYx - S** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZF** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸<sup>※1</sup> Y軸<sup>※1</sup> ZF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 (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPE) アフンバッテリー

※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。

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
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±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 <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	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。

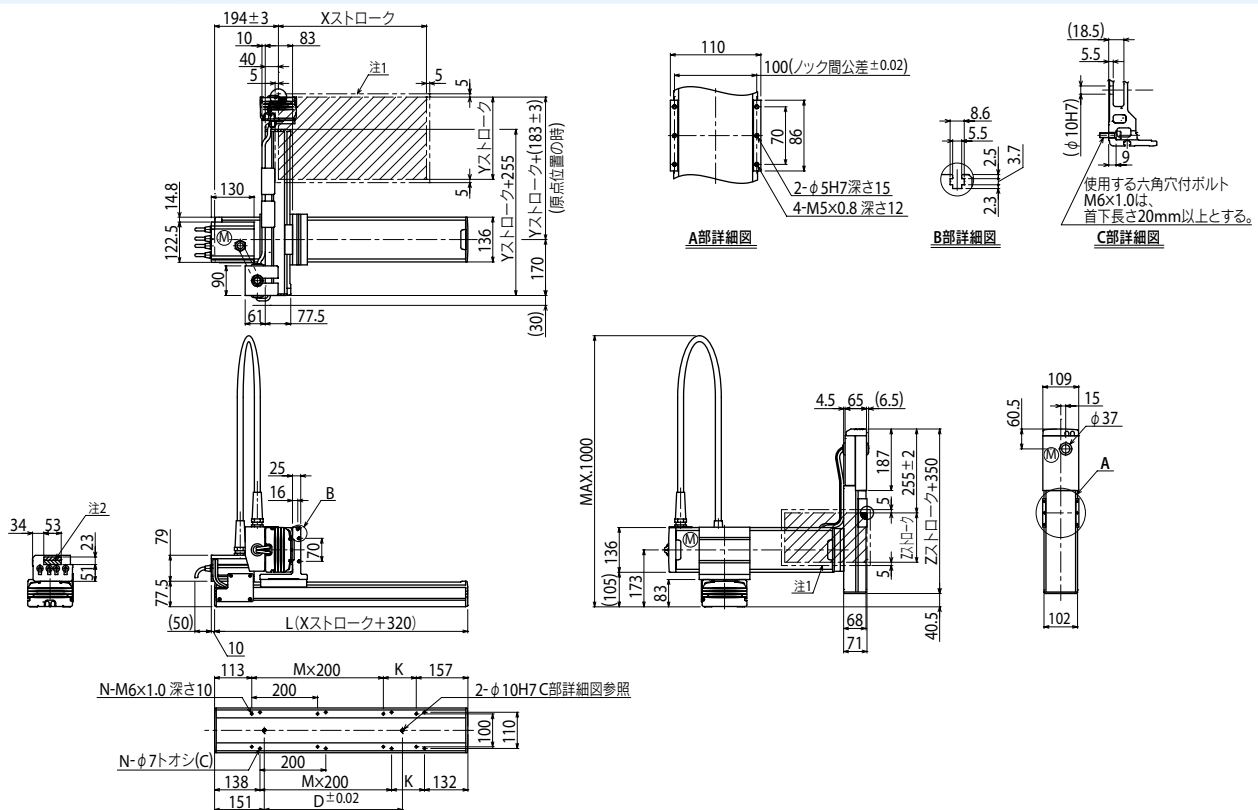
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Z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/ZF M1



Xストローク <sup>※3</sup>	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 <sup>※3</sup>	150 250 350								
Zストローク	150 250 350								
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸			Y軸			Z軸		
速度設定	—			1200			960 780		
							80% 65%		

- 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。