

### 注文型式

**SXYx - S** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **15** - [ ] - **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>	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 (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)	アプンバッテリー
M1 M3		M1 M3	15~86cm	15~35cm	ZS12 ZS6		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.636**

※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: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14		—
モータ出力 AC	200 W	100 W		60 W
繰返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm		±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15		ボールネジφ12
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm		150 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。

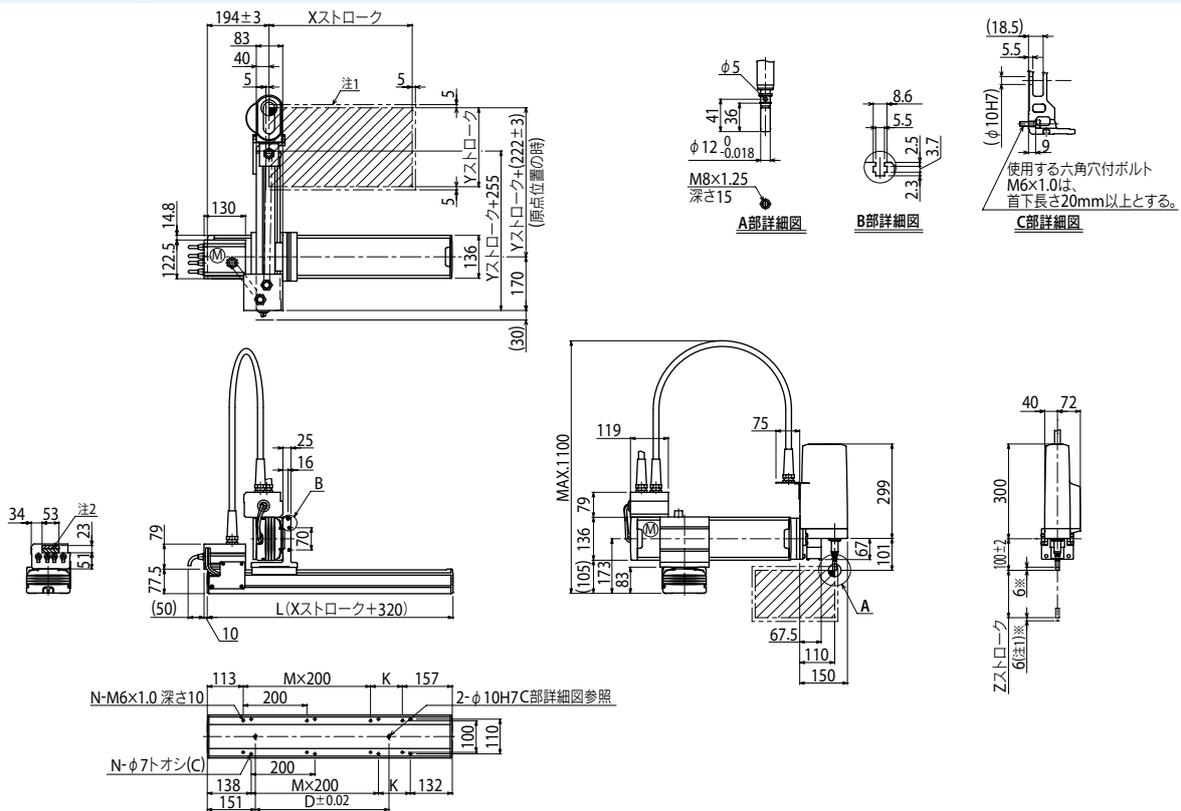
### 最大可搬質量

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~350	3	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/ZS (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							
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (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。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
フレーム  
ガン  
ムービング  
ボール  
XZタイプ