

注文型式

SXYx - S - [] - [] - [] - [] - **15** - [] - [] - [] - [] - [] - []

RCX340-3 - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []
 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) | アップバッテリー
 コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P502**

RCX240S - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []
 適用コントローラ | CE対応 | 拡張IO | 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。RCX240/RCX240S ▶ **P489**

ケーブル長
 3L: 3.5m
 5L: 5m
 10L: 10m

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	—	—
モータ出力 AC (W)	200	100	—	60
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.01	±0.01	±0.02	
駆動方式	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C10級)	
ボールネジリード(減速比) (mm)	20	20	12	6
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	1000	500
動作範囲 (mm)	150~850	150~350	150	
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。

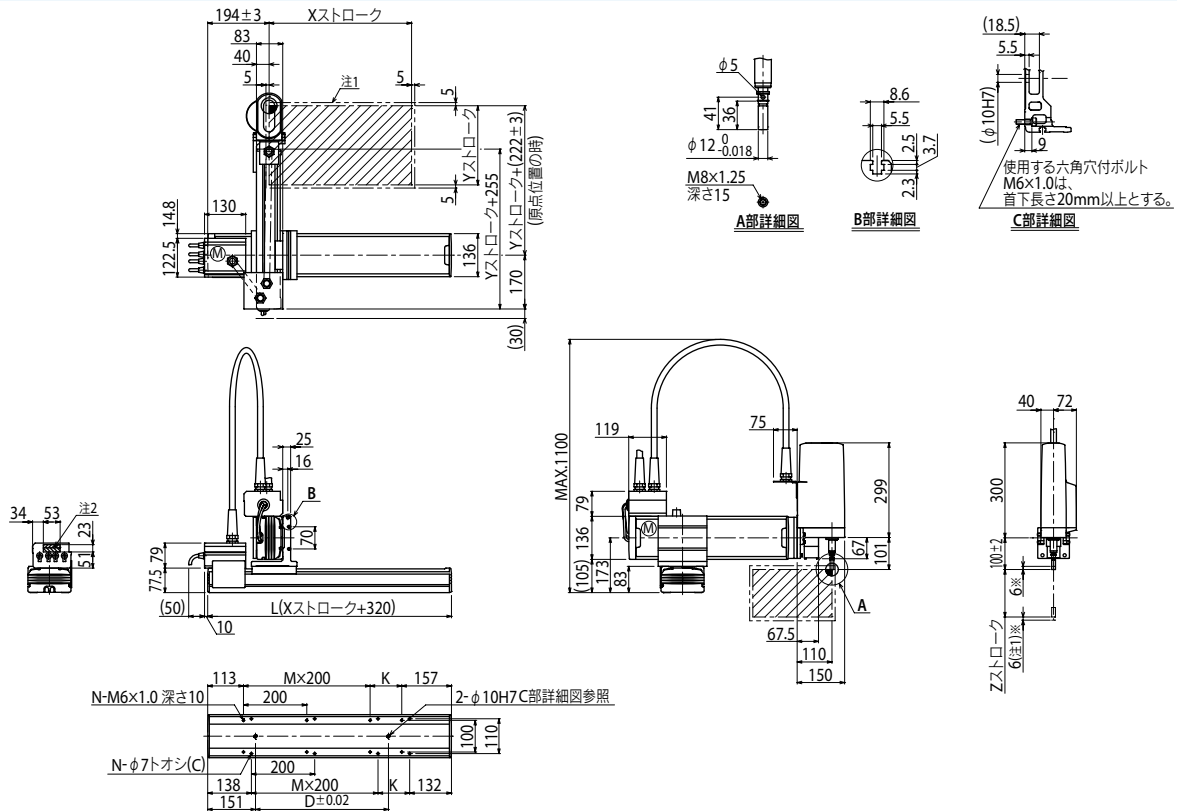
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	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 RCX240S	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 ^{※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							
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
速度設定			—		80%		65%	