

● ボールタイプ

● ケーブルベア

● Z軸ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)

■ 注文型式

HXYx - C - P2 **RCX340-3**

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸^{※1} 25~125cm Y軸^{※1} 25~95cm ZR軸 ZPHL ZPHR Z軸 25~65cm ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

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 ▶ **P.636**

※1. YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F20	F20-BK	F14H
モータ出力 AC	600 W	600 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φ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	250 ~ 950 mm	250 ~ 650 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、Y軸のストロークが850mm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

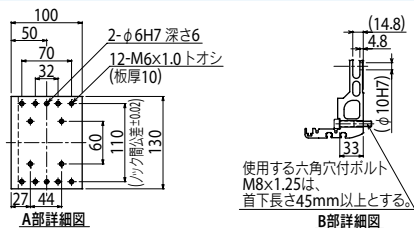
(kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)
250 ~ 950	250 ~ 650
	15

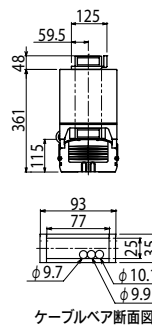
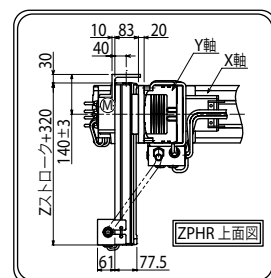
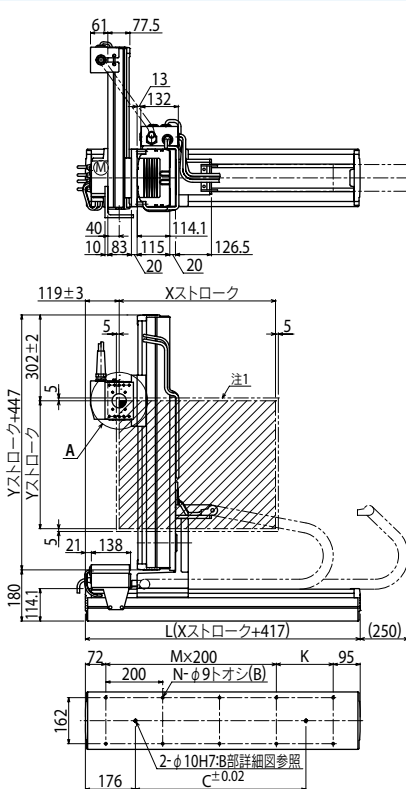
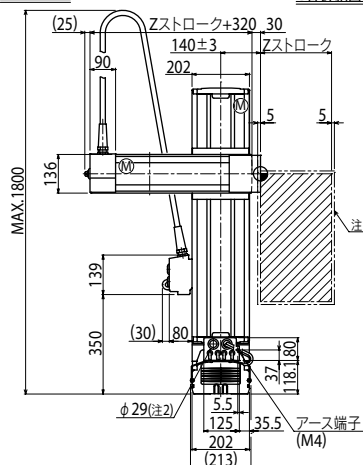
■ 適用コントローラ

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

HXYx 3軸/ZPHL (P2)



B部詳細図



Xストローク ^{注4}	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク ^{注4}	250	350	450	550	650	750	850	950			
Zストローク	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 ^{注5} (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480
	Y軸	600					480	420			
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%

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. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. 本図は、ZPHLの組合せにて作図してあります。
ZPHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。

注4. YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

注5. X軸、Y軸のストロークが850mm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。