

SXYx 3軸/ZFL20



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)

注文型式

SXYx - C 組合せ X軸 Y軸 **ZFL20** Z軸 ケーブル長 **RCX340-3** 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) アンプ バッテリー

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y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) アンプ バッテリー

※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。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 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φ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150 ~ 1050 mm	150 ~ 650 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		

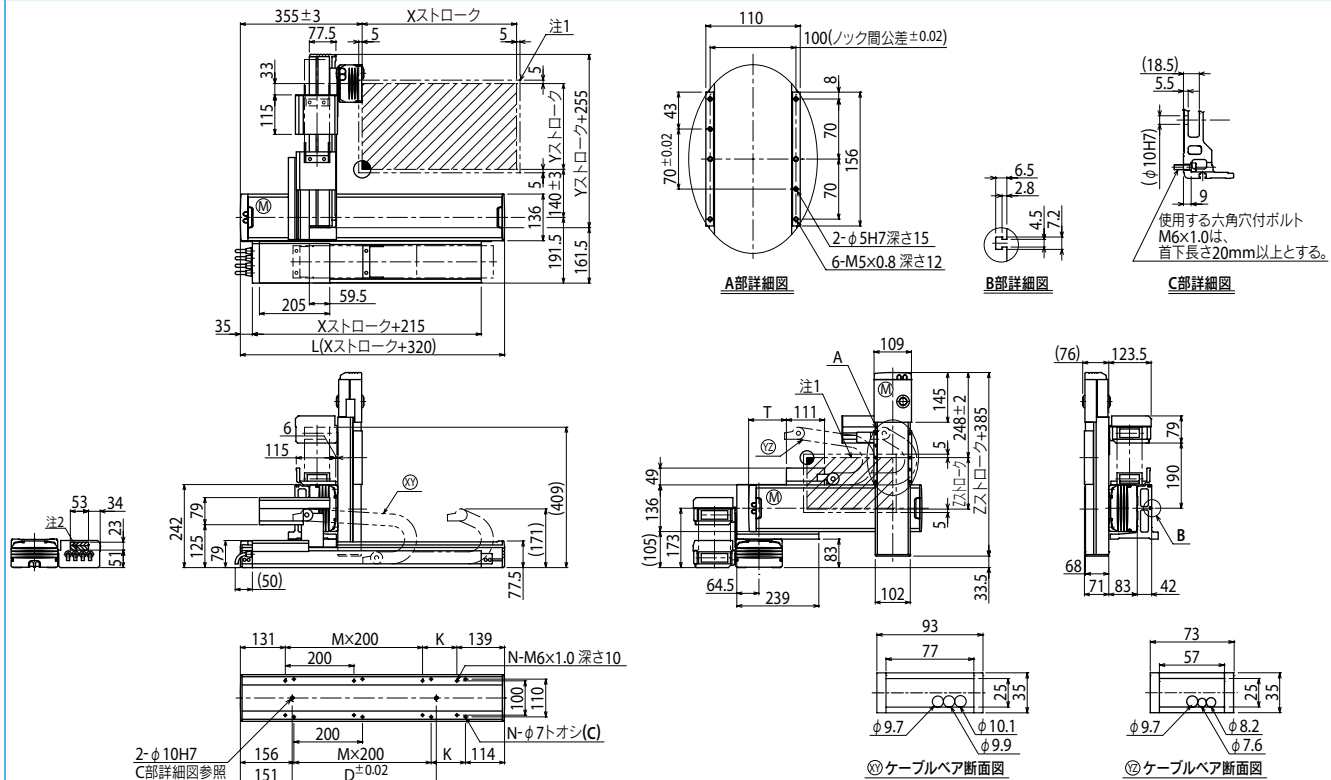
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	7	6
450	6	5	4
550	4	3	2
650	2	1	1

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/ZFL20



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
T	55	110	165	220	275	330					
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		780		600		540
速度設定	X軸		-		80%		65%		50%		45%

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。