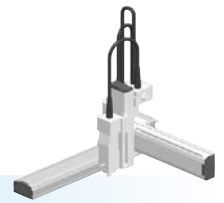


# SXYx 4軸/ZRF

- 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)+R軸



## 注文型式

**SXYx-S** [ ] [ ] [ ] **ZRF** [ ] [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - ZRF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) - アフソバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
X軸: 15~85cm  
Y軸: 15~65cm  
ZRF軸: 15~35cm  
Z軸: 15~35cm  
ケーブル長: 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.678

## 基本仕様

|                              | X軸                         | Y軸          | Z軸         | R軸       |
|------------------------------|----------------------------|-------------|------------|----------|
| 軸構成 <sup>※1</sup>            | F14H                       | F14         | F10-BK     | R5       |
| モータ出力 AC                     | 200 W                      | 100 W       | 100 W      | 50 W     |
| 繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>     | ±0.01 mm                   | ±0.01 mm    | ±0.01 mm   | ±0.0083° |
| 駆動方式                         | ボールネジφ15                   | ボールネジφ15    | ボールネジφ15   | ハーモニックギヤ |
| ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比) | 20 mm                      | 20 mm       | 10 mm      | (1/50)   |
| 最高速度 <sup>※4</sup>           | 1200 mm/sec                | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 360°/sec |
| 動作範囲                         | 150~850 mm                 | 150~650 mm  | 150~350 mm | 360°     |
| 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。

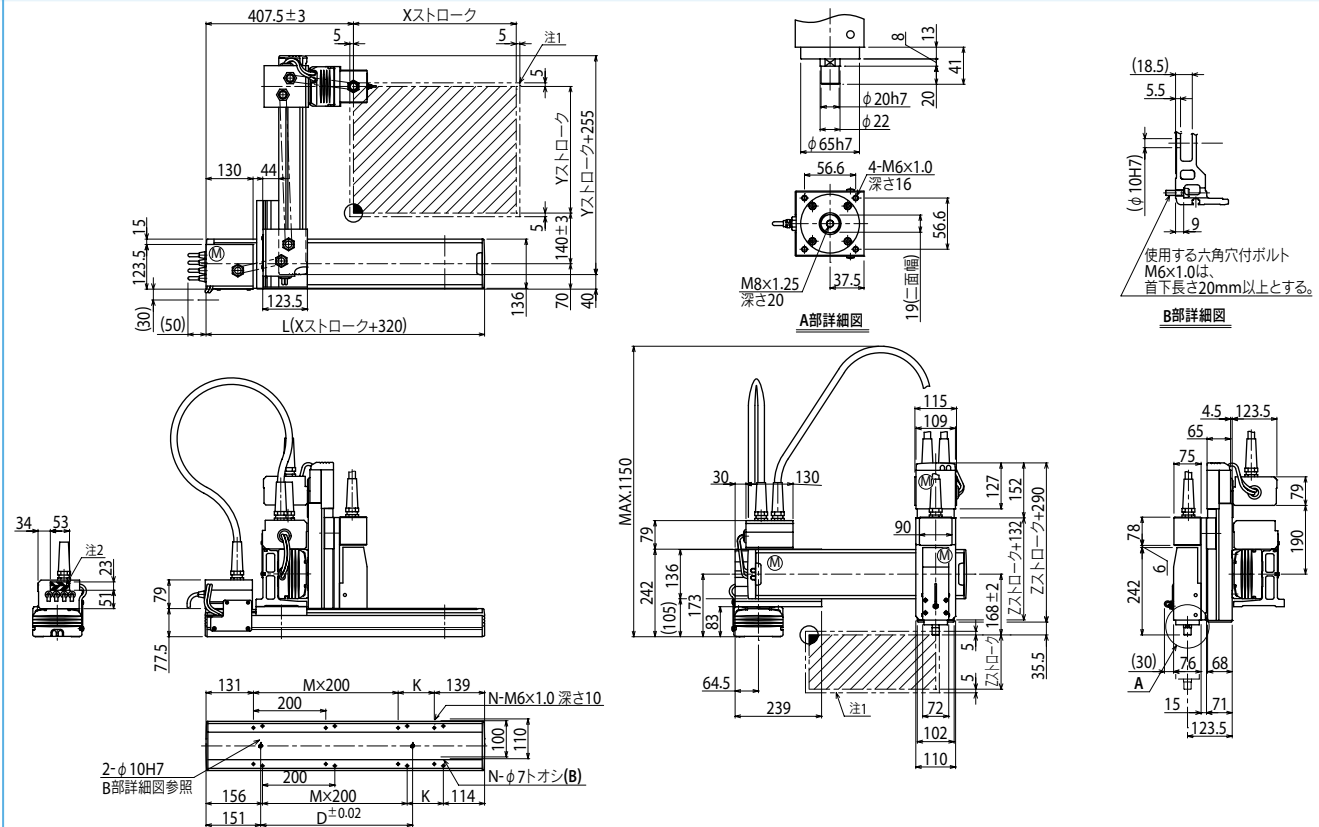
## 最大可搬質量

| Yストローク(mm) | Zストローク(mm) |     |     |
|------------|------------|-----|-----|
|            | 150        | 250 | 350 |
| 150        | 6          | 6   | 6   |
| 250        | 6          | 5   | 4   |
| 350        | 4          | 3   | 2   |
| 450        | 3          | 2   | 1   |
| 550        | 2          | 1   | —   |
| 650        | 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/<br>リモートコマンド/オンライン命令 |

## SXYx 4軸/ZRF A1



| Xストローク                            | 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                            | 150  | 250 | 350  | 450 | 550 | 650 |      |      |
| Zストローク                            | 150  | 250 | 350  |     |     |     |      |      |
| ストローク別最高速度 <sup>※3</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)。その時は下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。

直交型ロボット  
YA  
L1CM  
単軸ロボット  
CX  
単軸ロボット  
Robonity  
単軸ロボット  
TRANSERO  
単軸ロボット  
FLIP-X  
単軸ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
XY-X  
直交ロボット  
YK-X  
スカラーロボット  
YP-X  
ピッキング&ソールズ  
CLEAN  
クリーン  
CONTROLLER  
コントローラ  
INFORMATION  
各種情報  
フレーム  
フレーム  
フレーム  
フレーム  
フレーム  
フレーム  
フレーム  
フレーム  
フレーム  
フレーム