

SXYx 4軸/ZRS



- アームタイプ
- ケーブルベア
- シャフト上下タイプZRS軸一体型

注文型式

SXYx - C [] [] [] [] **15** [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 ZRS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) アクションバッテリー

A1 A2 A3 A4 15~105cm 15~65cm ZRS12 ZRS6 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: ZRS12	Z軸: ZRS6	R軸
軸構成※1	F14H	F14	—		—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W		100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm		±0.005°
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12		ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150 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以上の場合、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。

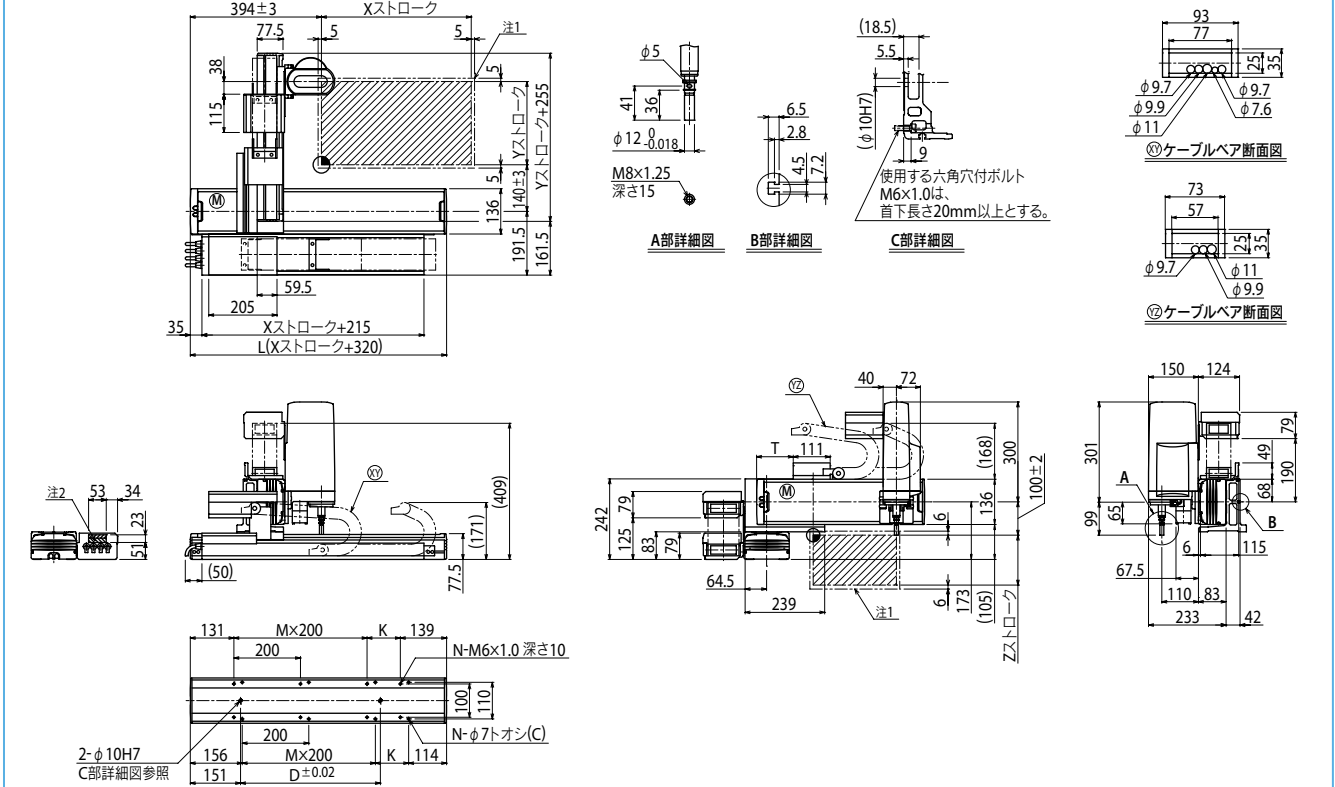
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

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 4軸/ZRS A1



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	600	600	780	960	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
		150

ストローク別最高速度※3 (mm/sec)	X軸	1200	960	780	600	540
速度設定		—	80%	65%	50%	45%

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以上の場合、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。