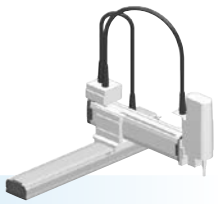
SXYx 3軸/ZS

● ムービングアームタイプ　● 自立ケーブル　● Z軸シャフト上下タイプ



注文型式

SXYx - S -					- 15 -		RCX340-3 -							
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸※1	Y軸※1	ZR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 (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)	アブソバッテリ
		M1 M3	15～85cm	15～35cm	ZS12 ZS6		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

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

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	200 W	100 W	60 W	
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	
ボールネジリード※3（減速比）	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150～850 mm	150～350 mm	150 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軸ストロークが750mm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。

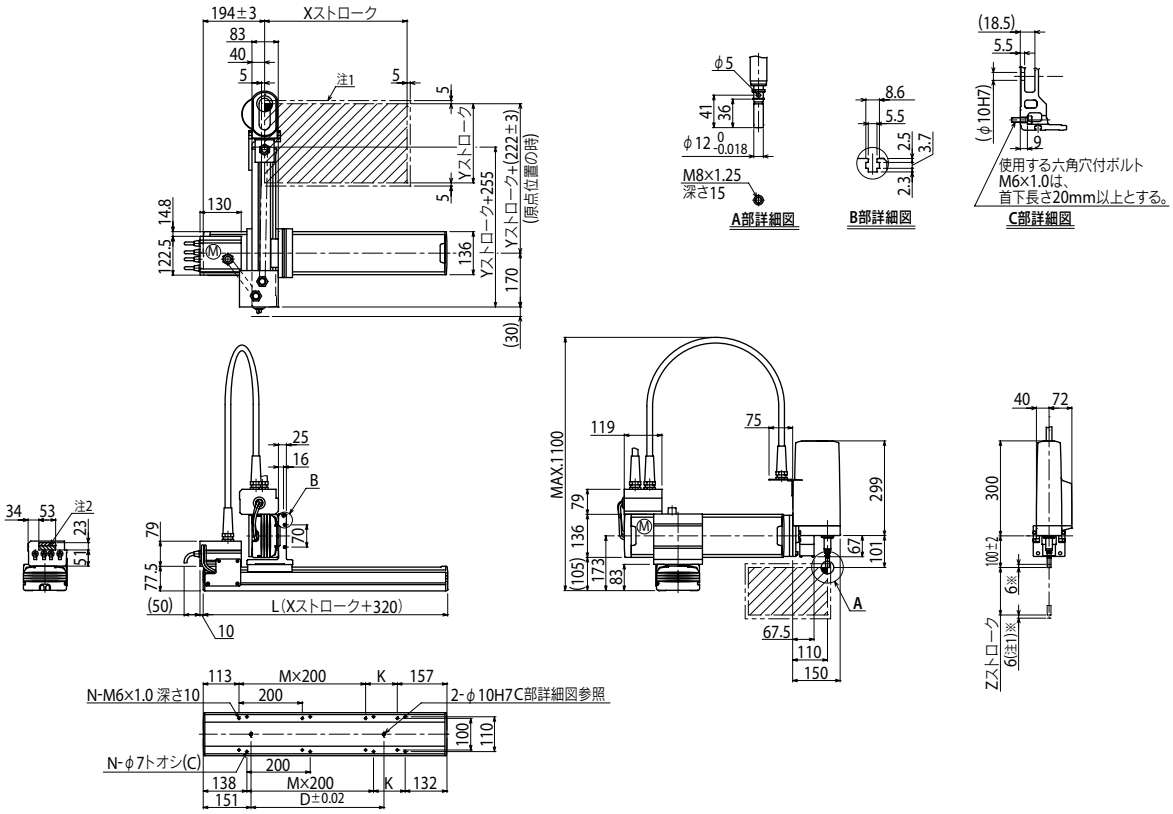
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	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	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ストローク注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ストローク注3	150	250	350
Zストローク	150		

ストローク別最高速度注4 (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ストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。
注4. X軸ストロークが750mm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。

適用コントローラ RCX340▶ 678