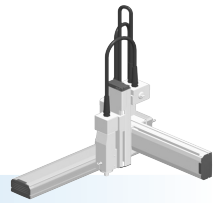
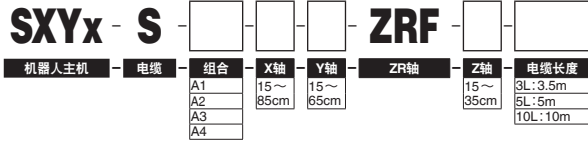


SXYx 4轴/ZRF

●臂式 ●自立电缆 ●Z轴基座固定:滑台移动型(100W)+R轴



订购型号



请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.544



请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{*1}	F14H	F14	F10-BK	R5
马达输出 AC	200 W	100 W	100 W	50 W
重复定位精度 ^{*2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{*3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{*4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
动作范围	150~850 mm	150~650 mm	150~350 mm	360°
机器人电缆长度	标准:3.5m 选配:5m、10m			

※1. 框架加工(安装孔、攻丝孔)与单轴机器人不同,请务必加以注意。
 ※2. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※4. X轴行程超过750mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

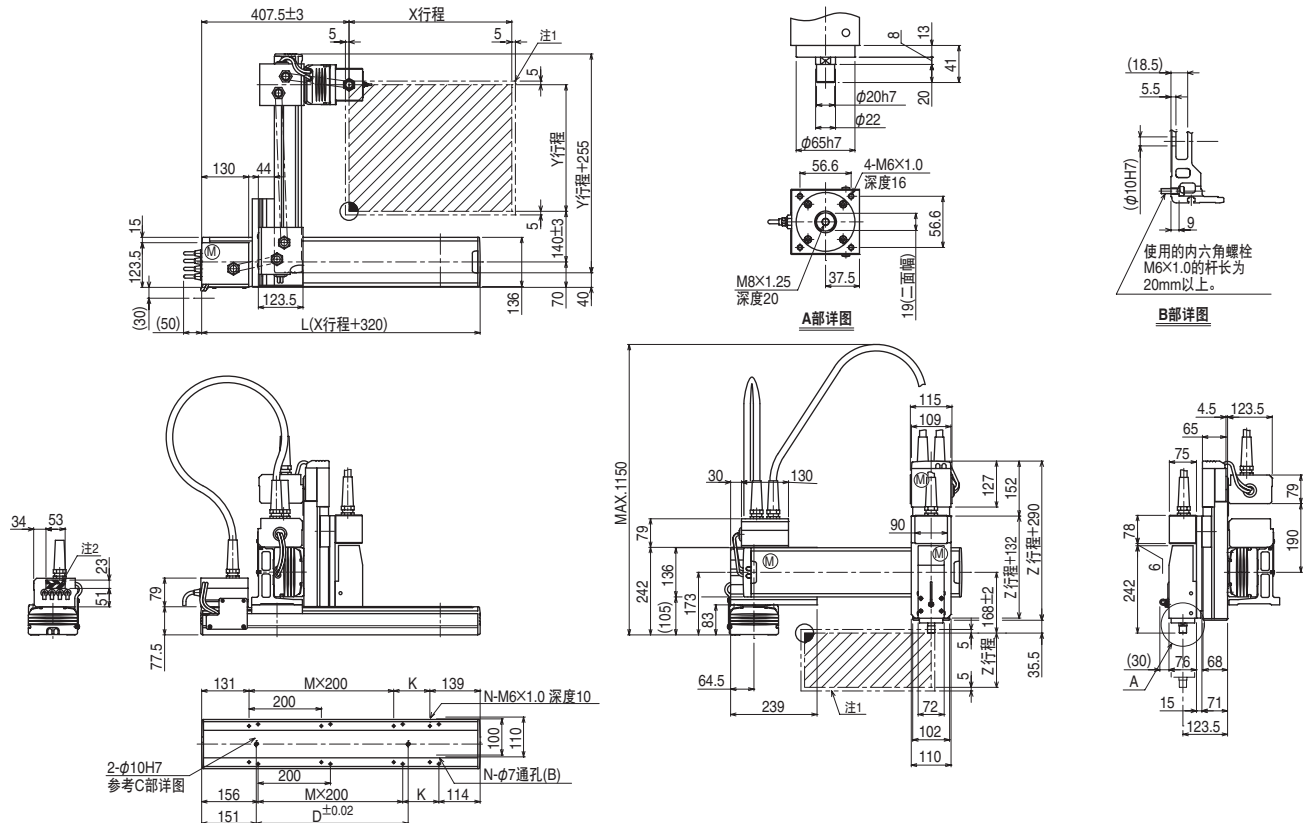
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	Z行程(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	—	—

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/点位跟踪/远程命令/联机指令
RCX240S	程序/点位跟踪/远程命令/联机指令

SXYx 4轴/ZRF A1



X行程	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行程	150	250	350	450	550	650			
Z行程	150	250	350						
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200			960	780			
	速度设定	—			80%	65%			

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 斜线部分位置表示用户的电缆取出口。
 注3. X轴行程超过750mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考下表中的最高速度,通过参数或程序下调速度。

垂直多关节机器人
YA
龙门式
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
双轴单轴机器人
PHASER
垂直机器人
XY-X
水平多关节单轴机器人
YK-X
仿造型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
机械臂式
支撑龙门式
移动臂式
拾举式
XZ式