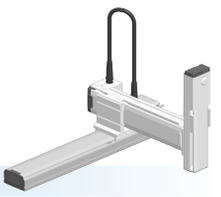
SXYx 3轴/ZF

●移动臂式　●自立电缆　●Z轴基座固定:滑台移动型(100W)



订购型号

SXYx - S - □ - □ - □ - ZF - □ - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

SXYx	S	□	□	□	ZF	□	□
机器人主机	电缆	组合 M1 M3	X轴※1 15～85cm	Y轴※1 15～35cm	ZR轴	Z轴 15～35cm	电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-3	□	□	□	□	□	□	□
适用控制器/控制轴数	安全规格	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.544

RCX240S	□	□	□	□	□	□	□
适用控制器	支持CE标准	扩展I/O	网络选项	iVY系统	夹持器	电池	

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※1. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成※1	F14H	F14	F10-BK
马达输出 AC	200 W	100 W	100 W
重复定位精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)
滚珠丝杆导程※3(减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150～850 mm	150～350 mm	150～350 mm
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。

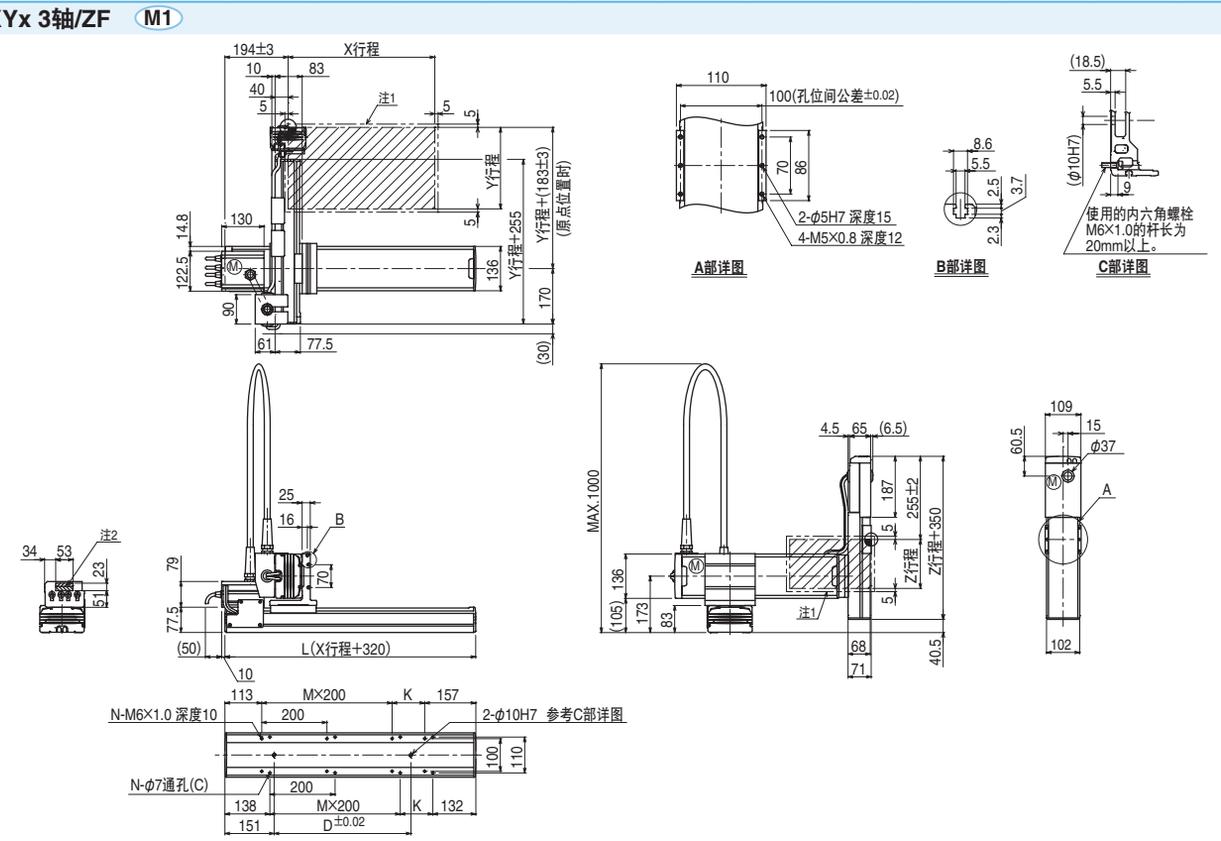
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	Z行程(mm) 150	250	350
150	9	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

适用控制器

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

SXYx 3轴/ZF M1



X行程注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行程注3	150	250	350
Z行程	150	250	350

各行程最高速度注4 (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用的电缆取出口。

注3. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。
注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,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

适用控制器 RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534