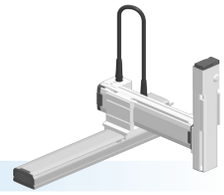
SXYx 3轴/ZFL20

●移动臂式　●自立电缆　●Z轴基座固定:滑台移动型(200W)



订购型号

SXYx - S - □ - □ - □ - **ZFL20** - □ - □ - **RCX340-3** - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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) - 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 - □ - **R** - □ - □ - □ - □ - □

适用控制器 - 支持CE标准 - 再生装置 - 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	相当于F10-BK 导轨加强型
马达输出 AC	200 W	100 W	200 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	20 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 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。

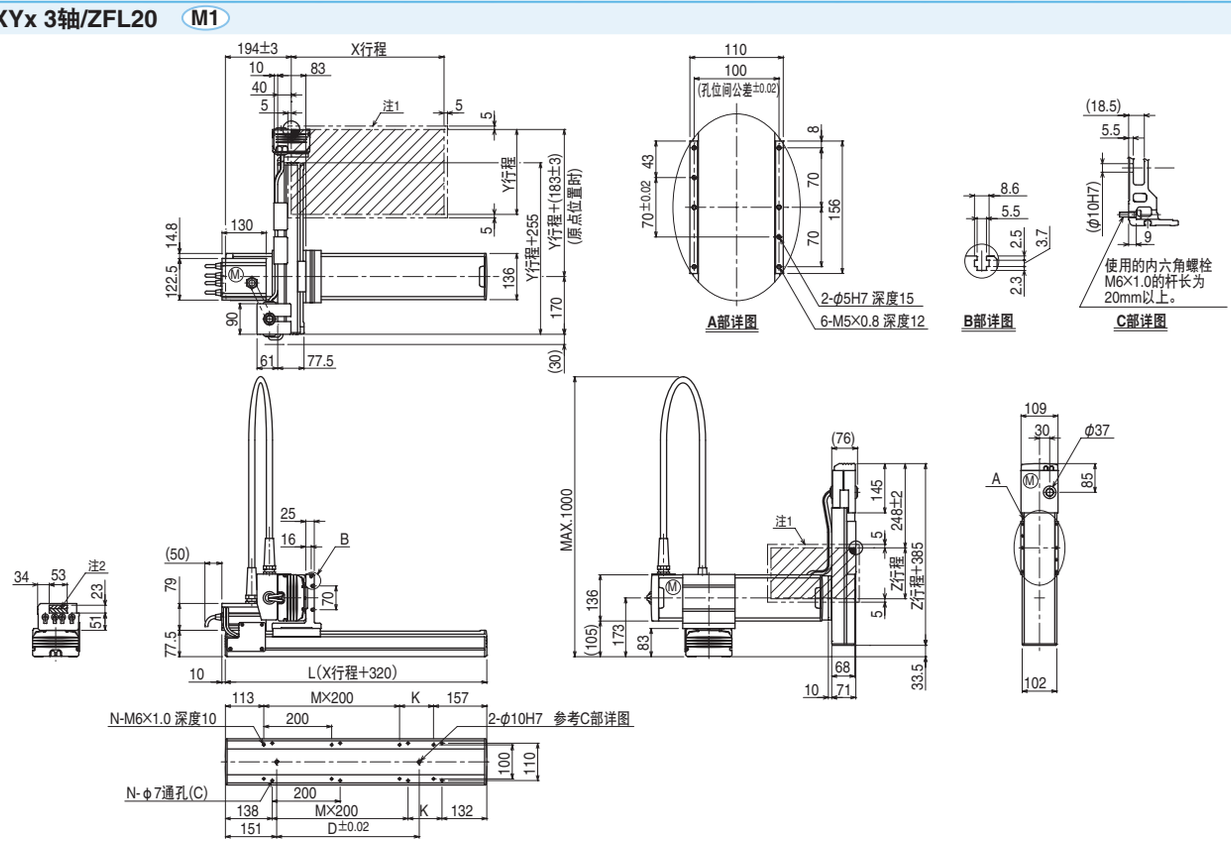
最大可搬运重量 (kg)

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

适用控制器

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

SXYx 3轴/ZFL20 M1



X行程注3	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
A	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