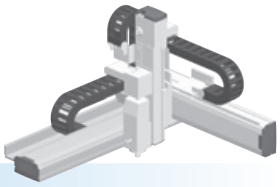
SXYx 4轴/ZRFH

臂式　坦克链　Z轴滑台固定：基座移动型（200W）＋R轴



订购型号

SXYx - C	-	□	-	□	-	□	- ZRFH -	□	-	□	- RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	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
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm		15～35cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成※1	F14H	F14	F10H	R5
马达输出 AC	200 W	100 W	200 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φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	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	150～1050 mm	150～550 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。

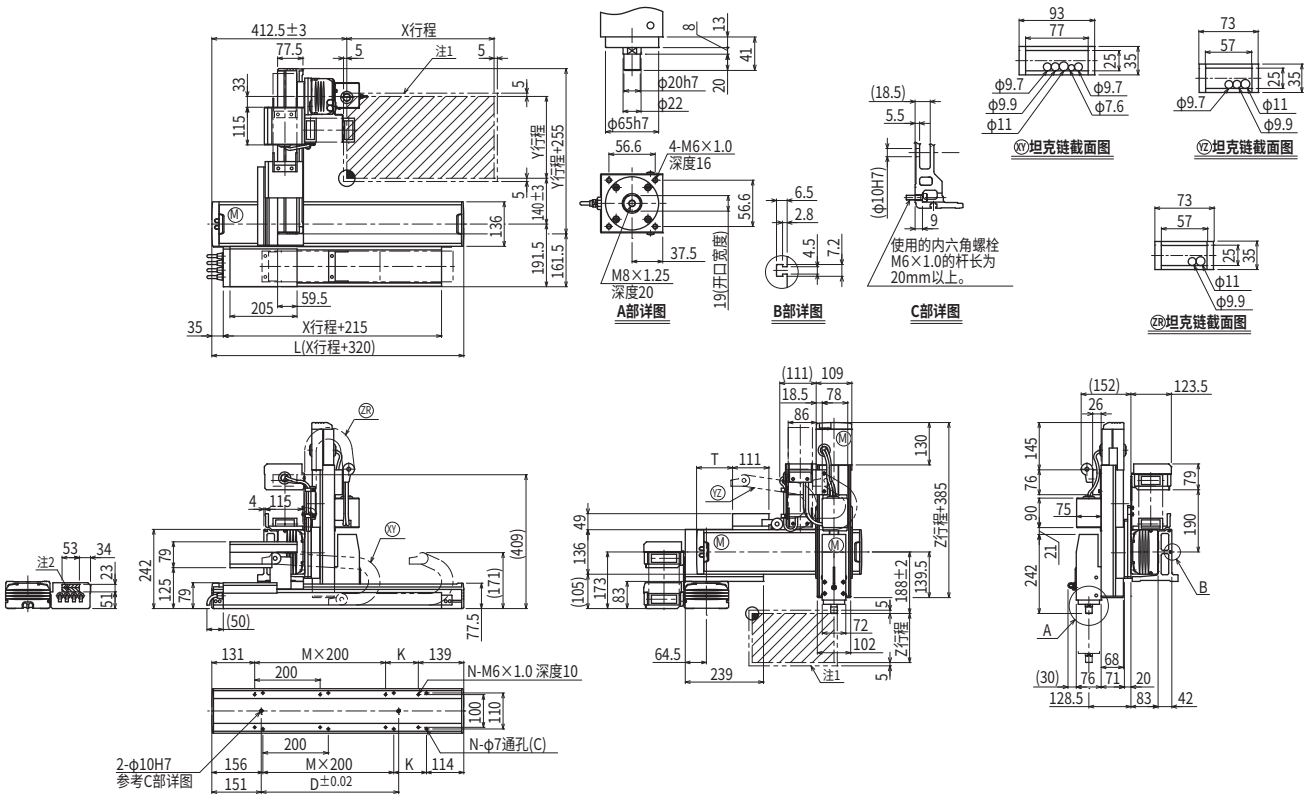
最大可搬运重量 (kg)

	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150	9	8	7
250	6	5	4
350	4	3	1
450	2	1	—
550	1	—	—

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/远程命令/联机指令

SXYx 4轴/ZRFH　A1



X行程	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	420	600	600	780	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行程	150	250	350	450	550
T	55	110	165	220	275

Z行程	150	250	350

各行程最高速度注3 (mm/sec)							
X轴	1200			960	780	600	540
速度设定	—			80%	65%	50%	45%

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 ▶ 638