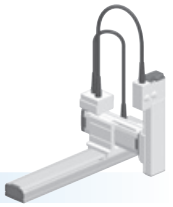
SXYx 3轴/ZFH

●移动臂式 ●自立电缆 ●Z轴滑台固定：基座移动型（200W）



订购型号

SXYx	-	S	-	□	-	□	-	□	-	ZFH	-	□	-	□	-	RCX340-3	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机	-	电缆	-	组合	-	X轴※1	-	Y轴※1	-	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
				M1 M3		15～85cm		15～35cm				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

※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	F10H-BK
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φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
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。

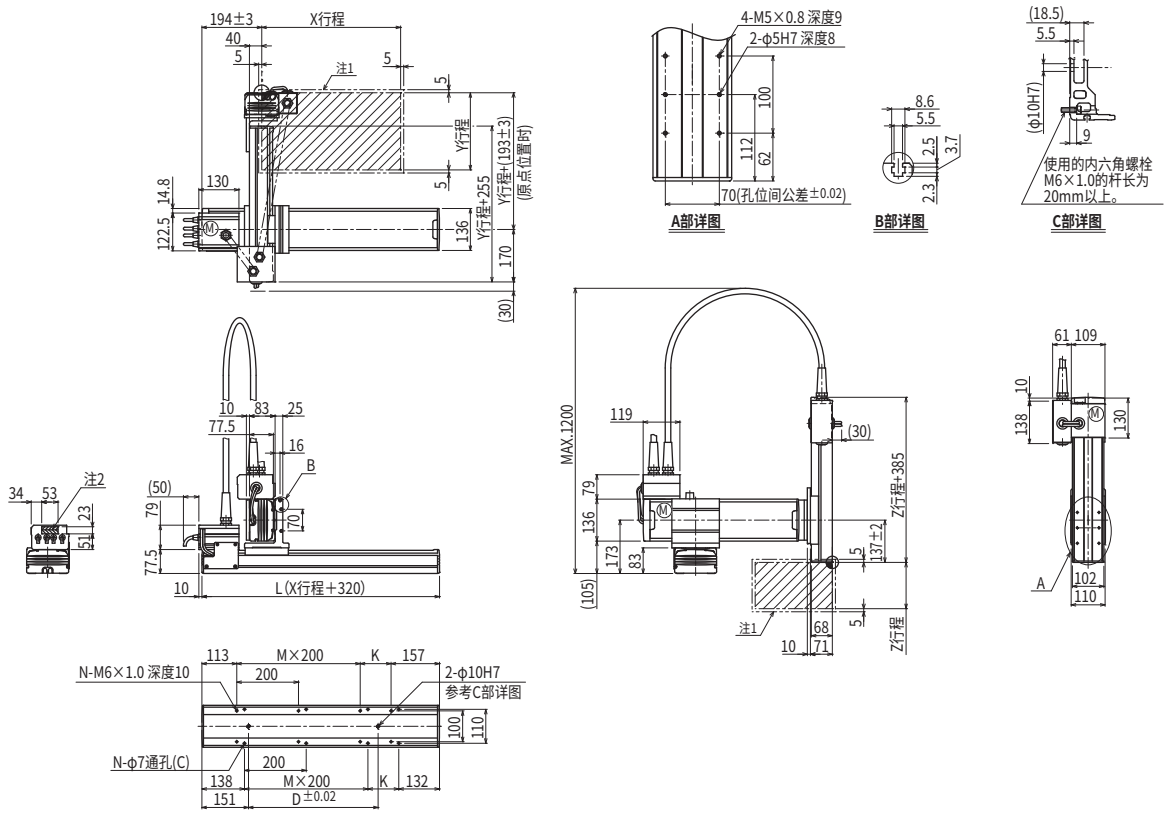
最大可搬运重量 (kg)

	Z行程（mm）		
Y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	程序/坐标点跟踪/远程命令/联机指令

SXYx 3轴/ZFH 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 ▶ 638