

SXYxC

4軸/ZRSC

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト ● シャフト上下タイプZR軸一体型

■ 注文型式

SXYxC	D					15		RCX340-4							
ロボット本体	ケーブル D: ケーブルダクト	組合せ IT1 IT3	X軸 15~105cm	Y軸 15~65cm	ZR軸 ZRSC12 ZRSC6	Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZRSC12	Z軸: ZRSC6	R軸
軸構成※1	C14H	C14	—	—	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	—
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.005 °	—
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 °/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150 mm	150 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※5				
吸引量エアー	90 Nℓ /min ※6				

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが850 mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
 ※5. 1cfあたり (0.1 μm/ペース)、吸引プロア使用時。
 ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

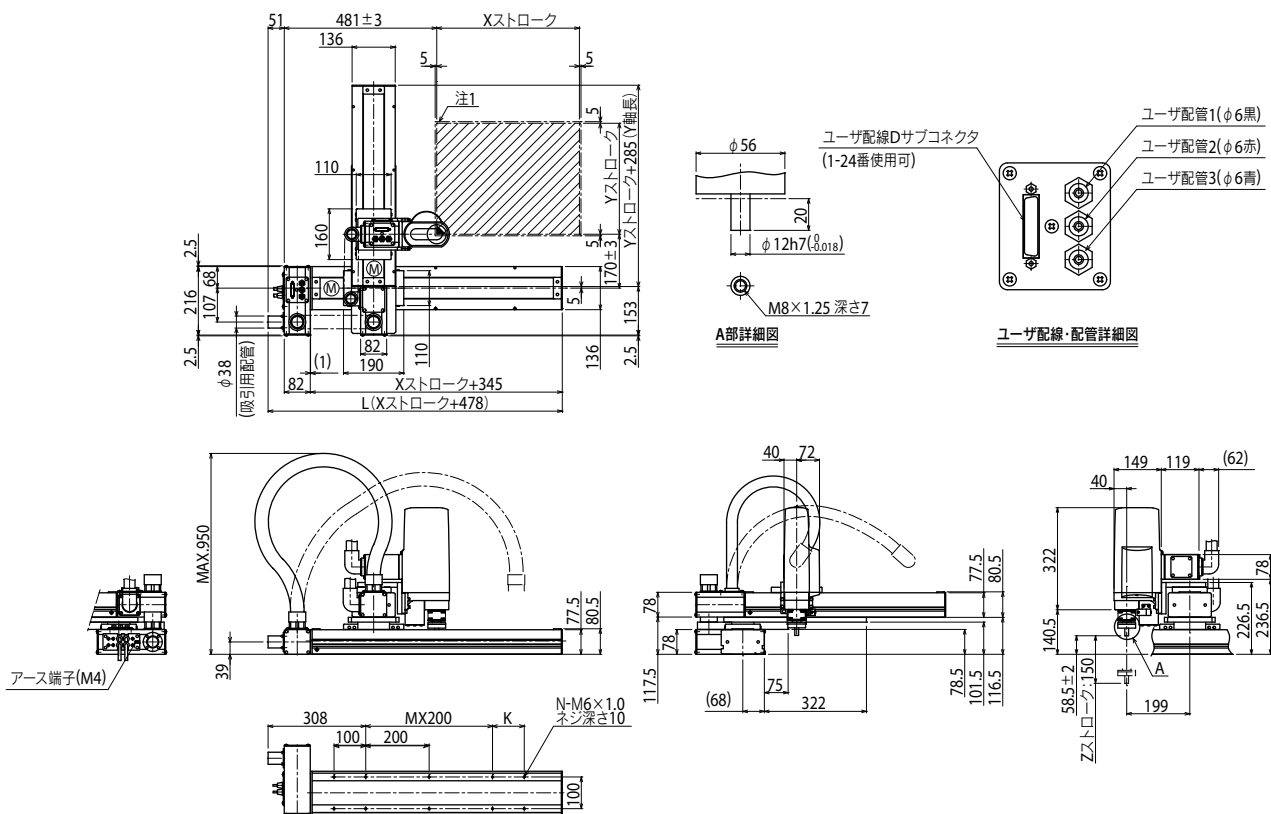
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZRSC12	ZRSC6
150	3	5
250		
350		
450		
550		
650		4

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

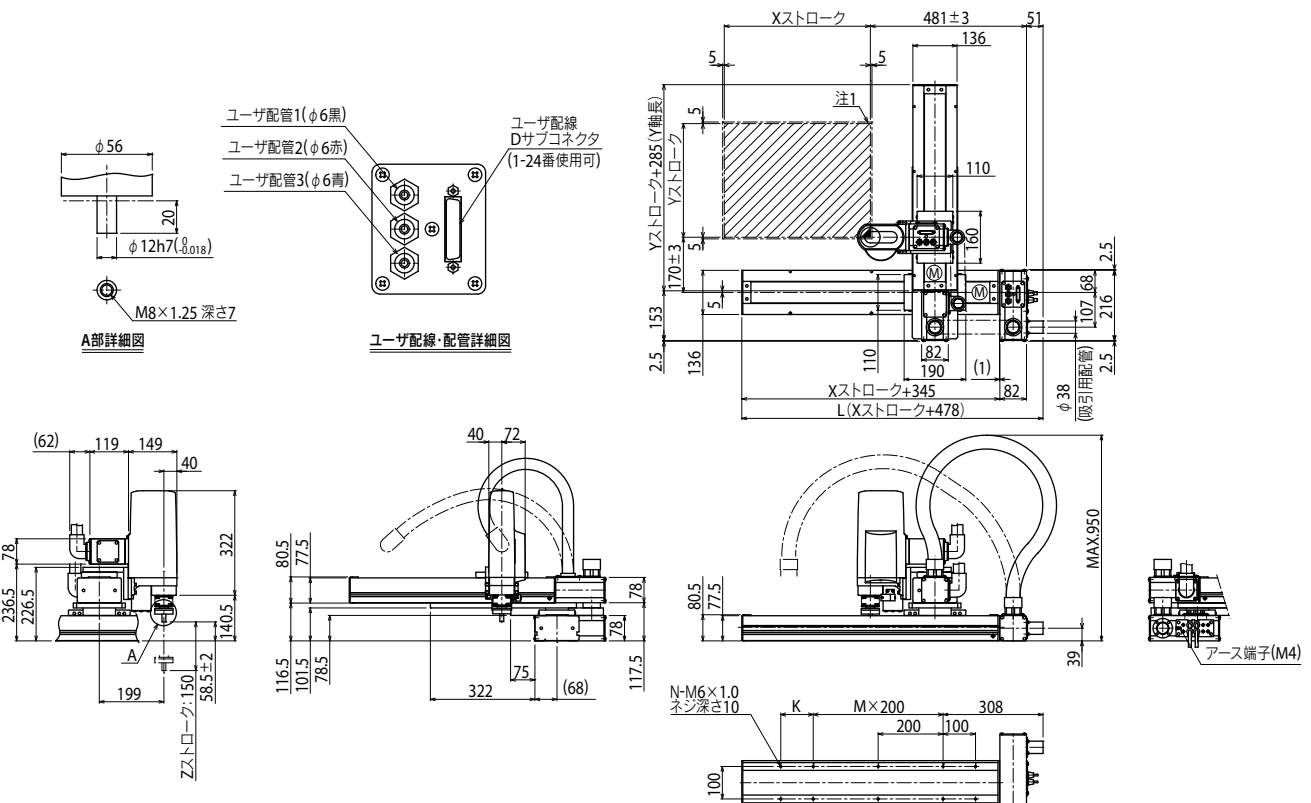
SXYxC 4軸/ZRSC (T1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X軸	1000						800	650	550
	速度設定	—						80%	65%	55%

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 4軸/ZRSC T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2}	1000				800			650	550	
速度設定	—				80%			65%	55%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。