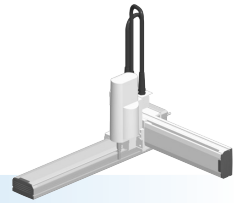
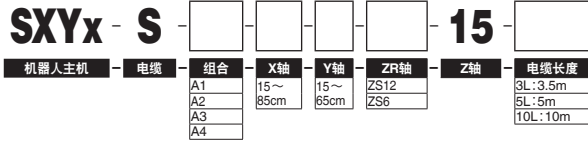


SXYx 3轴/ZS

- 臂式
- 自立电缆
- Z轴上下型



订购型号



基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZS12	Z轴: ZS6
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	—	—
马达输出 AC	200 W	100 W	—	60 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C10级)	
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~650 mm	150 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。

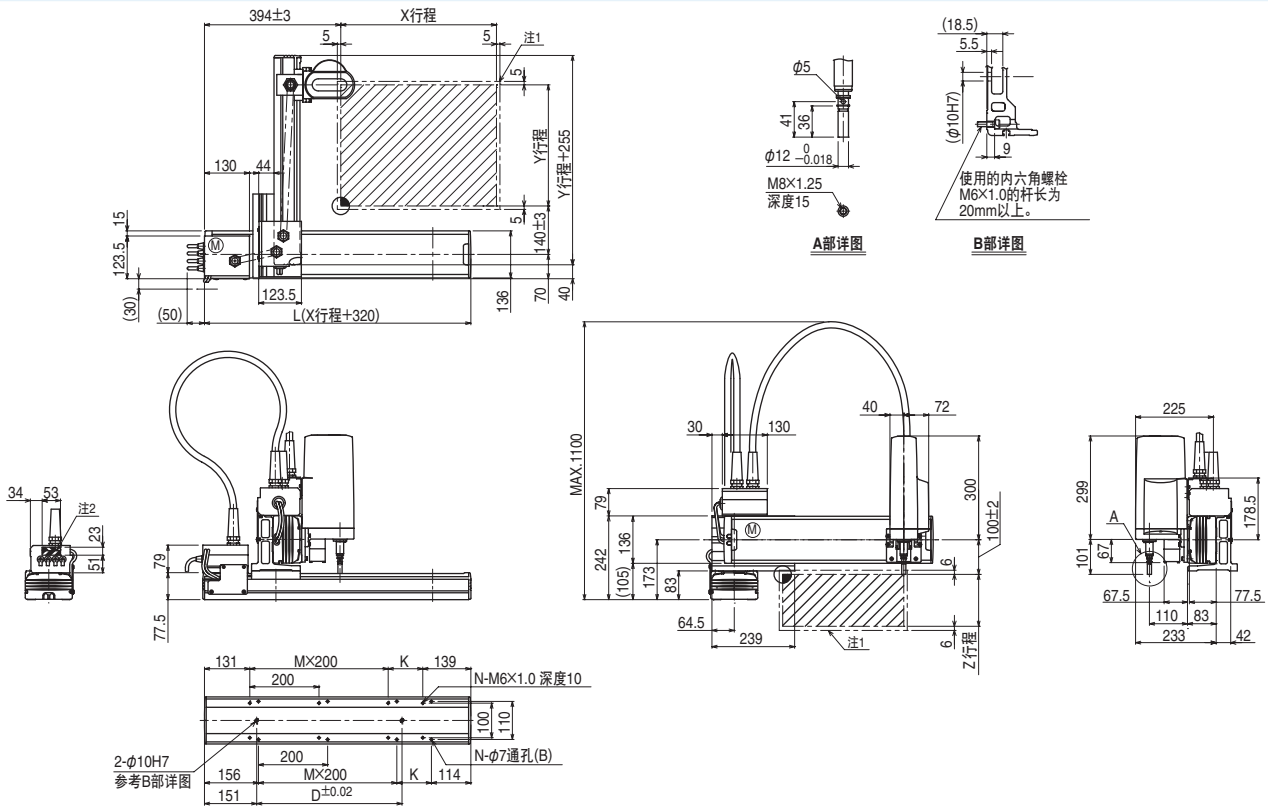
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	ZS12	ZS6
150~650	3	5

适用控制器

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

SXYx 3轴/ZS A1



	150	250	350	450	550	650	750	850
X行程	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

	150	250	350	450	550	650
Y行程	150	250	350	450	550	650
Z行程	150					

各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴		Y轴		Z轴	
	速度设定	—	—	—	80%	65%
		1200	960	780		

- 注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。
- 注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆出口。
- 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。

- 垂直多关节机器人 YA
- 高性能直线电机 LCM100
- 小型单轴机器人 TRANSERVO
- 单轴机器人 FLIP-X
- 线性单轴机器人 PHASER
- 垂直机器人 XY-X
- 水平多关节多轴机器人 YK-X
- 仿型机器人 YP-X
- 洁净 CLEAN
- 控制器 CONTROLLER
- 各种信息 INFORMATION
- 机械臂式 机械臂式
- 支撑龙门式 支撑龙门式
- 移动臂式 移动臂式
- 拾样式 拾样式
- XZ式 XZ式