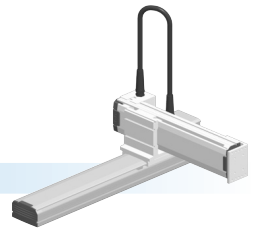
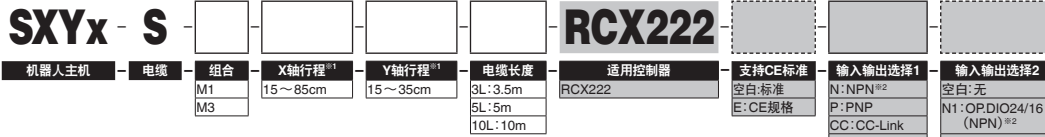


SXYx 2轴

● 移动臂式 ● 自立电缆



订购型号



- ※1. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。
- ※2. CE规格时,不能选择NPN。
- ※3. 仅适用于主轴,有关YC-Link的详情,请参阅P68的说明。
- ※4. 只有输入输出选择1选择CC或DN或PB时,输入输出选择2才可选择EN。

基本规格

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

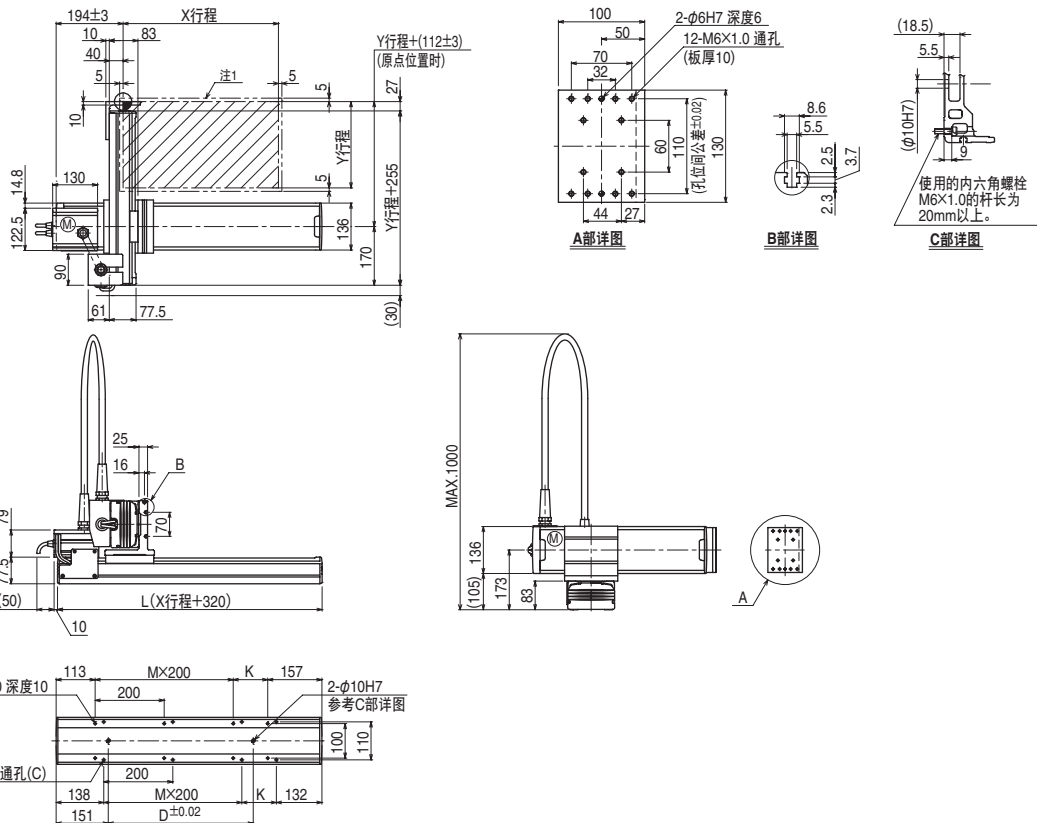
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	15
250	14
350	13

适用控制器

控制器	运行方法
RCX222	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴 M1

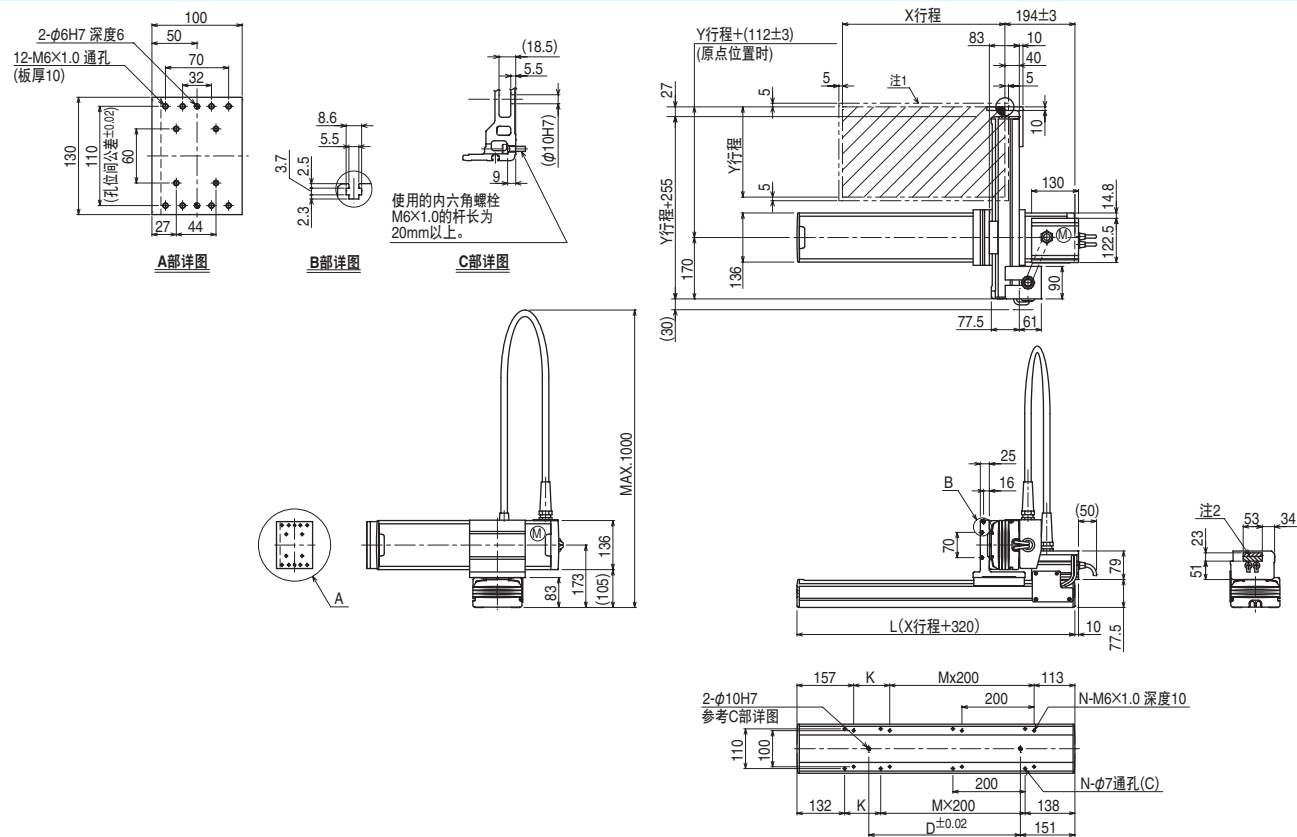


X行程 ^{※3}	X行程								
	150	250	350	450	550	650	750	850	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	
Y行程 ^{※3}	Y行程								
	150	250	350						
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴		Y轴						
	速度设定		1200						960
								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。

SXYx 2轴 M3



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					
各行程最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X轴 速度设定		1200			960	780	
						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。