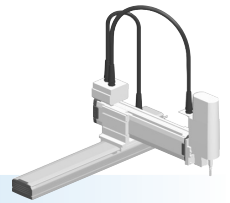
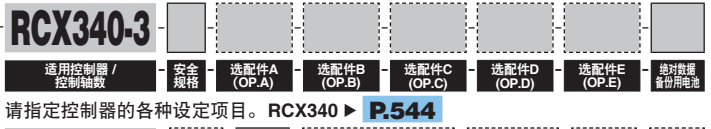
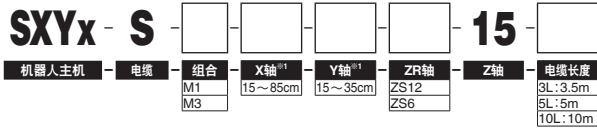


SXYx 3轴/ZS

- 移动臂式
- 自立电缆
- Z轴上下型



订购型号



※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: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	150~350 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。

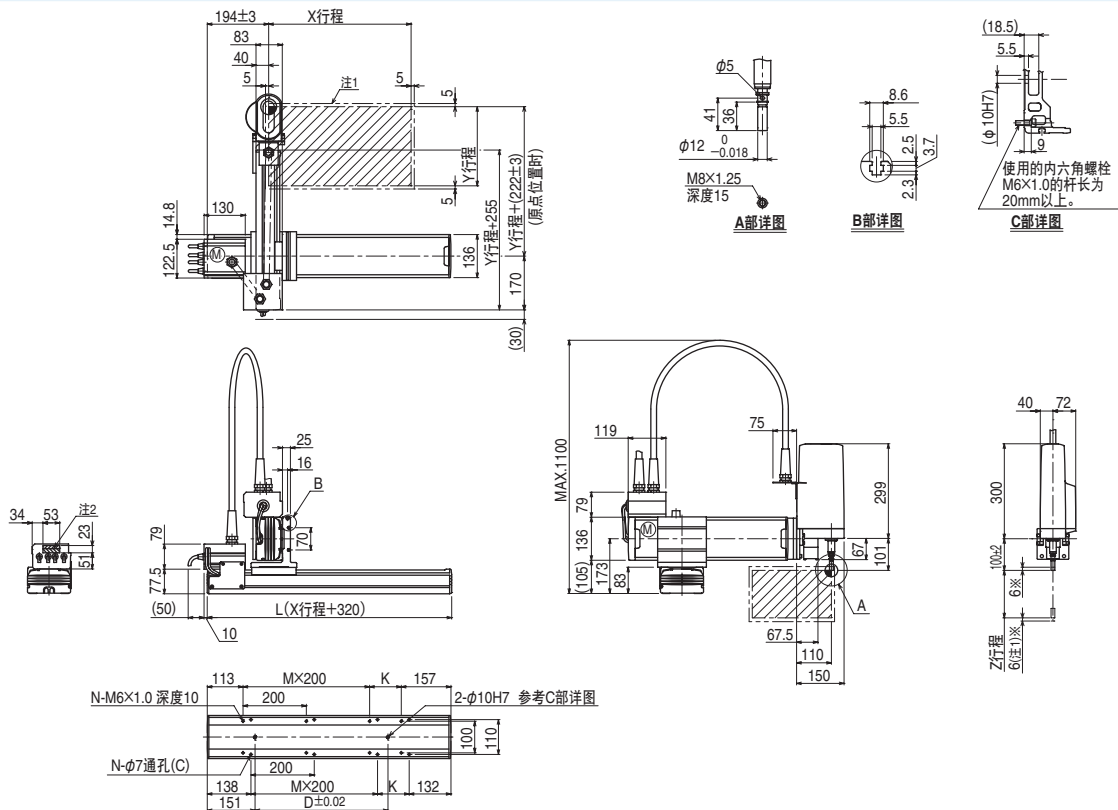
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	ZS12	ZS6
150~350	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 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							
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。

- 垂直多关节机器人 YA
- 高性能直线块 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
- 水平多关节机器人 YK-X
- 仿造型机器人 YP-X
- 洁净 CLEAN
- 控制单元 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
- 拾举式 拾举式
- XZ式 XZ式