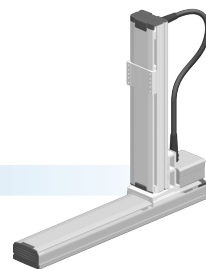


垂直多关节机器人
YA
龙门式机械手
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
磁性单轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平多关节带臂机器人
YK-X
抬举型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
机械臂式
支撑龙门式
移动臂式
抬举式
XZ式

SXYx 2轴

● 抬举式 ● 自立电缆



订购型号

SXYx - S - P1				RCX222					
机器人主机	电缆	组合	X轴行程 ^{※1} 15~85cm	Y轴行程 ^{※1} 15~55cm	电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	适用控制器 RCX222	支持CE标准 空白:标准 E:CE规格	输入输出选择1 N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※3}	输入输出选择2 空白:无 N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※2} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※4}

- ※1. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。
- ※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-BK
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	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~550 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。

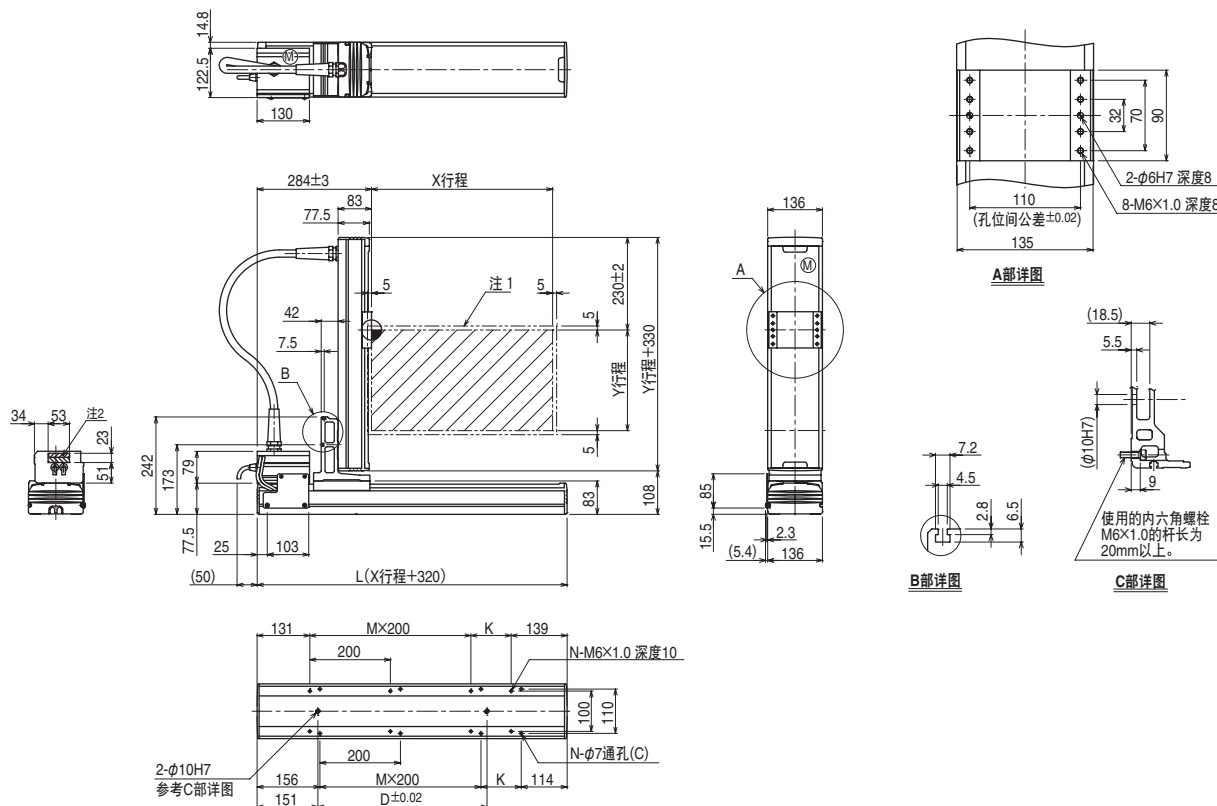
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	XY2轴
150~550	8

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 P1



X行程 ^{※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 ^{※3}	150	250	350	450	550				
各行程最高速度 ^{※4}	X轴		1200			960	780		
(mm/sec)	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1100mm。

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。