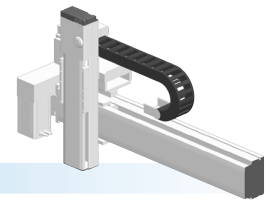


# SXYBx 2轴/ZFL20

● XZ式 ● 护线链 ● Z轴基座固定、滑台移动型(200W)



## 订购型号

<b>SXYBx - C</b>	<b>ZFL20</b>	<b>RCX222</b>	<b>R</b>								
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	ZR轴	Z轴行程	电缆长度	适用控制器	支持CE标准	再生装置	输入输出选择1	输入输出选择2
F1 F3			15~305cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	空白:标准 E:CE规格	R:RG2	N:NPN <sup>※1</sup> P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>※2</sup>	空白:无 N1:OP.DIO24/16 (NPN) <sup>※1</sup> P1:OP.DIO24/17 (PNP) EN:Ethernet <sup>※3</sup>

※1. CE规格时,不能选择NPN。  
 ※2. 仅适用于主轴。有关YC-Link的详情,请参阅P68的说明。  
 ※3. 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	Z轴
轴组成 <sup>※1</sup>	B14H	相当于F10-BK 导轨加强型
马达输出 AC	200 W	200 W
重复定位精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	同步带	滚珠丝杆(C7级)
滚珠丝杆导程 <sup>※3</sup> (减速比)	相当于导程25 mm	20 mm
最高速度	1875 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~3050 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。

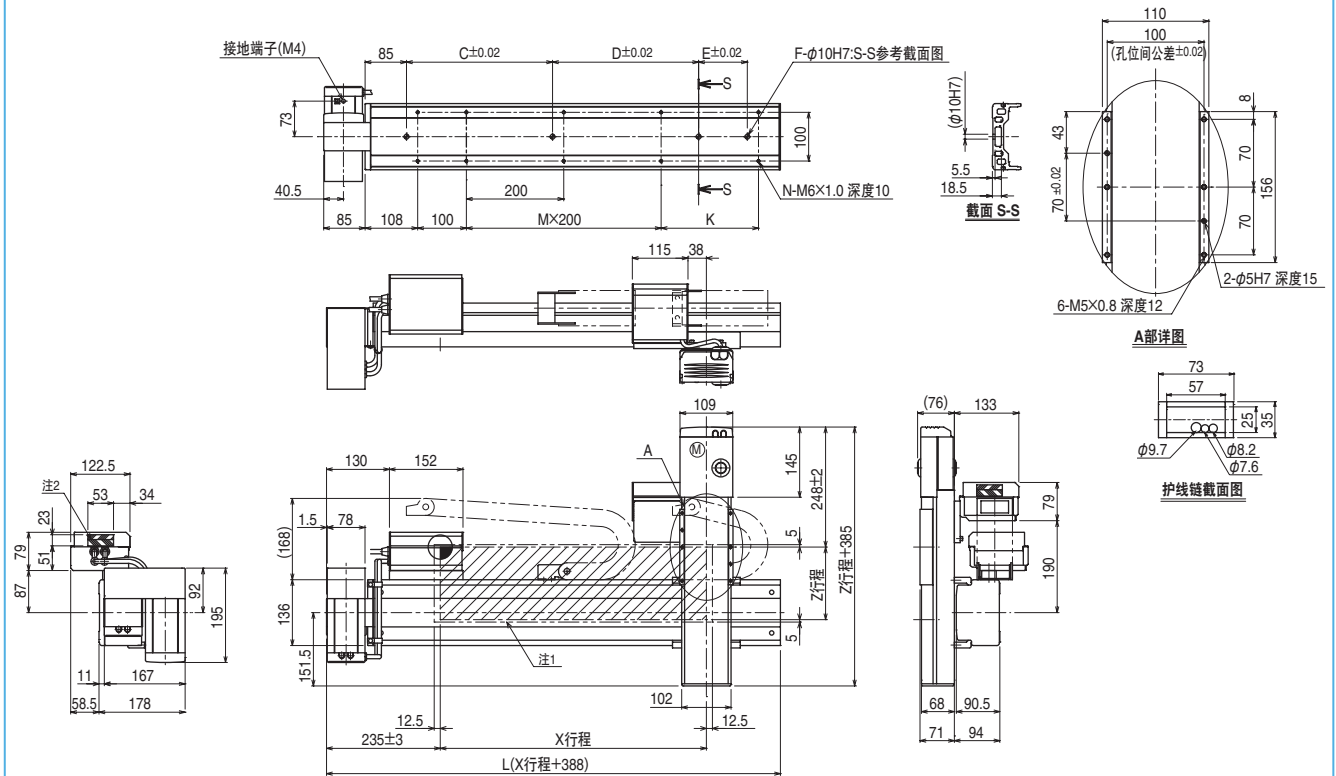
## 最大可搬运重量 (kg)

X行程(mm)	Z行程(mm)
150~3050	150~350
	8

## 适用控制器

控制器	运行方法
RCX222-R	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令

## SXYBx 2轴/ZFL20 (F1)



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的电缆取出口。 注3. X轴马达的安装按LU规格执行。

X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438	
K	—	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
C	240	420	420	600	600	780	780	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960	
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
M	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	
Z行程	150	250	350																												

垂直多关节机器人  
YA  
搬运选装模块  
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  
拾举式  
XZ式