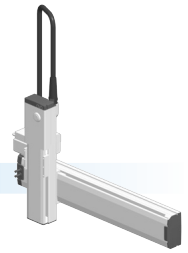


SXYx 2轴/ZF

- XZ式
- 自立电缆
- Z轴基座固定、滑台移动型(100W)



订购型号

SXYx - S		ZF		RCX222			
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Z轴行程	适用控制器	支持CE标准	输入输出选择1
	F1 F3		15~85cm	15~35cm	RCX222	空白:标准 E:CE规格	空白:无 N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{#1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{#3} YC:YC-Link ^{#2}
							输入输出选择2

※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 ^{#1}	F14	F10-BK
马达输出 AC	100 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	150~350 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。

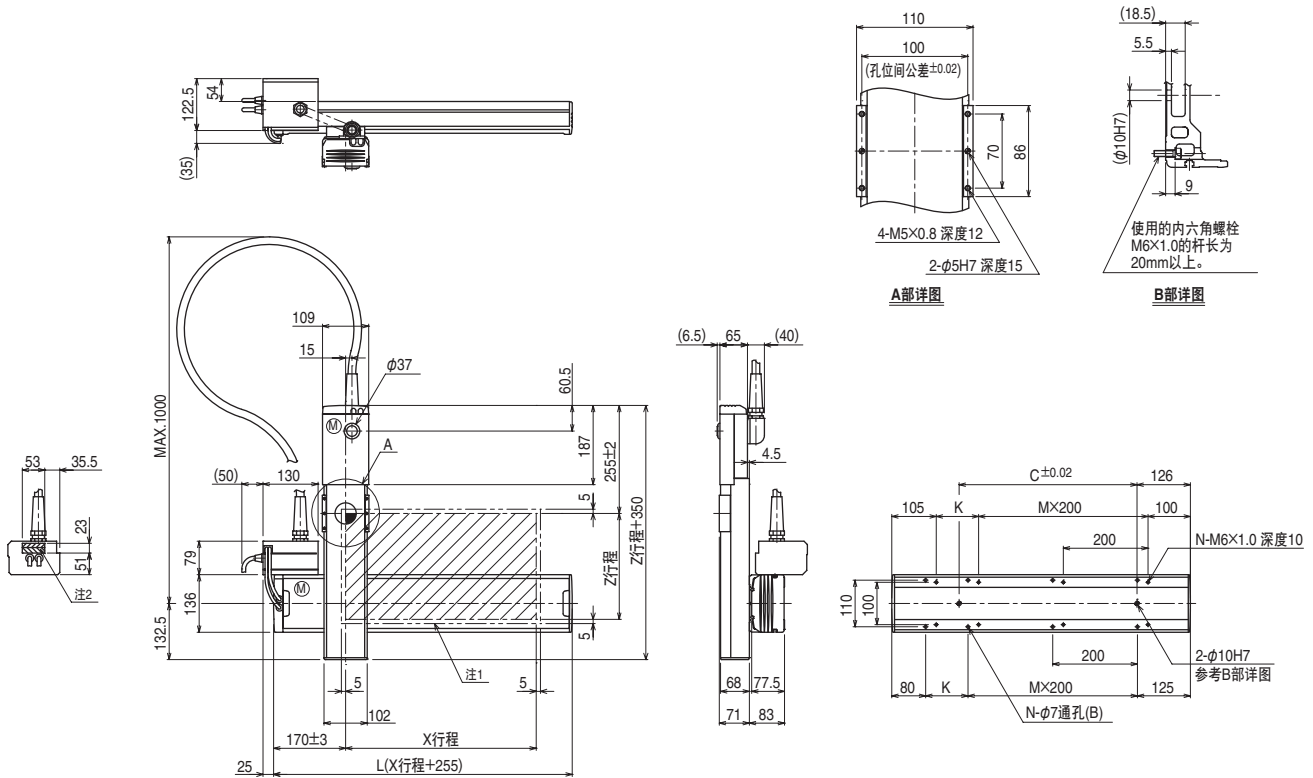
最大可搬运重量 (kg)

X行程 (mm)	Z行程 (mm)
150~850	150~350
	10

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/ZF F1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105
K	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Z行程	150	250	350					
各行程最高速度 ^{#3} (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
- 搬运进给模块 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
- 拾放型机器人 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
- 拾样式 拾样式
- XZ式 XZ式