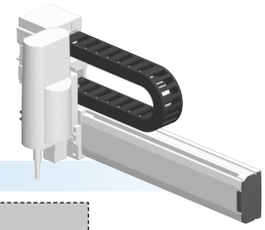
SXYx 2轴/ZS

●XZ式 ●护线链 ●Z轴上下型



订购型号

SXYx - C -	□	-	□	-	□	- 15 -	□	- RCX222 -	□	-	□	-	□
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	输入输出选择1	输入输出选择2
		F1 F3	15～105cm	ZS12 ZS6		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX222	空白:标准 E:CE规格	N:NPN※1 P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link※2	空白:无 N1:OP.DIO24/16(NPN)※1 P1:OP.DIO24/17(PNP) EN:Ethernet※3

※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P.68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:ZS12	Z轴:ZS6
轴组成※1		F14	—	
马达输出 AC		100 W	60 W	
重复定位精度※2		±0.01 mm	±0.02 mm	
驱动方式		滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C10级)	
滚珠丝杆导程※3(减速比)		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※4	使用RCX240时	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
	使用DRCX时	1200 mm/sec	900 mm/sec	450 mm/sec
动作范围		150～1050 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。

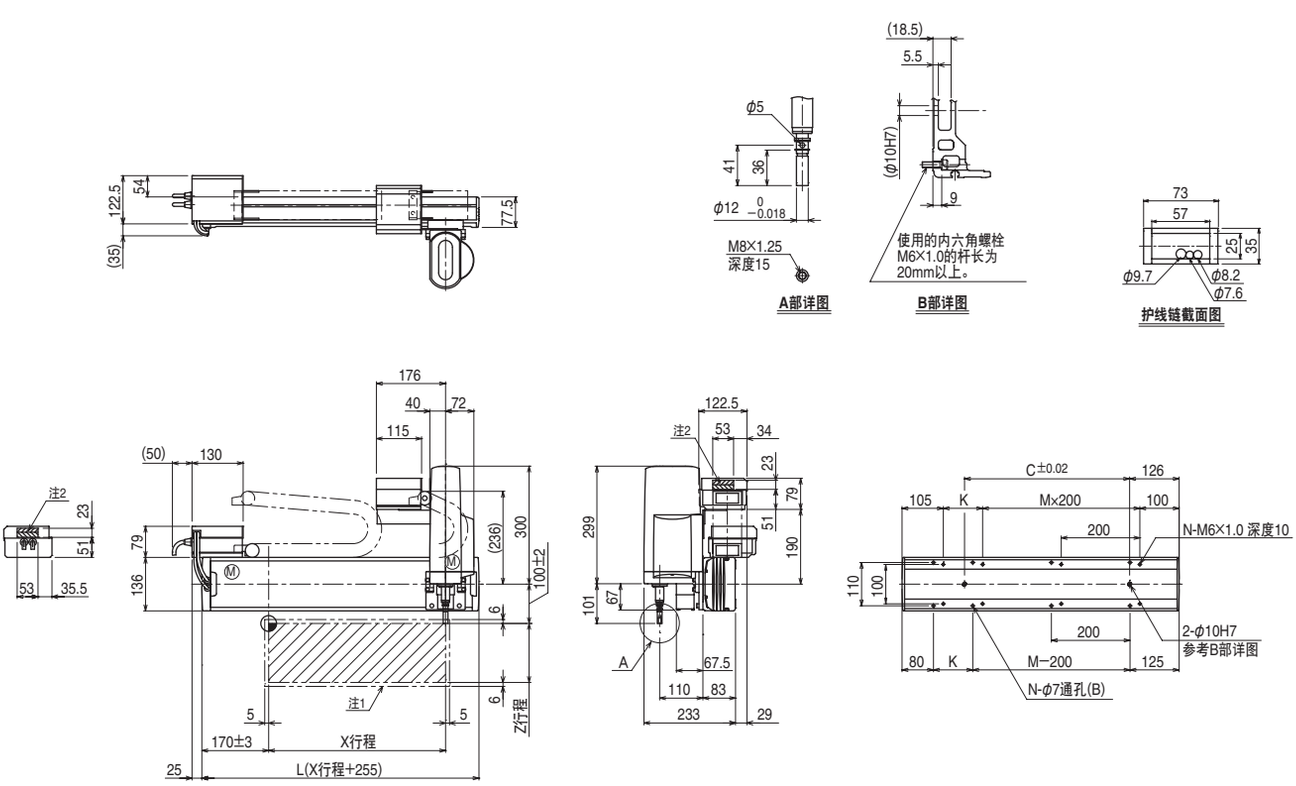
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	ZS12	ZS6
150～1050	3	5

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/ZS F1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Z行程	150

各行程最高速度注3 (mm/sec)						
X轴	1200	960	780	600	540
速度设定	—	80%	65%	50%	45%

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。

适用控制器 RCX222 ▶ 526