

SXYx 2軸



● ボールタイプ ● 自立ケーブル

注文型式

SXYx - S - P1

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク ^{※1} 15~85cm	Y軸ストローク ^{※1} 15~55cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----	----------------------------------	----------------------------------	--------------------------------------

RCX320-2

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アンプ/バッテリー
-------------------	------	---------------	---------------	----------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	入出力選択1	入出力選択2
----------	------	--------	--------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222 ▶ P.670

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

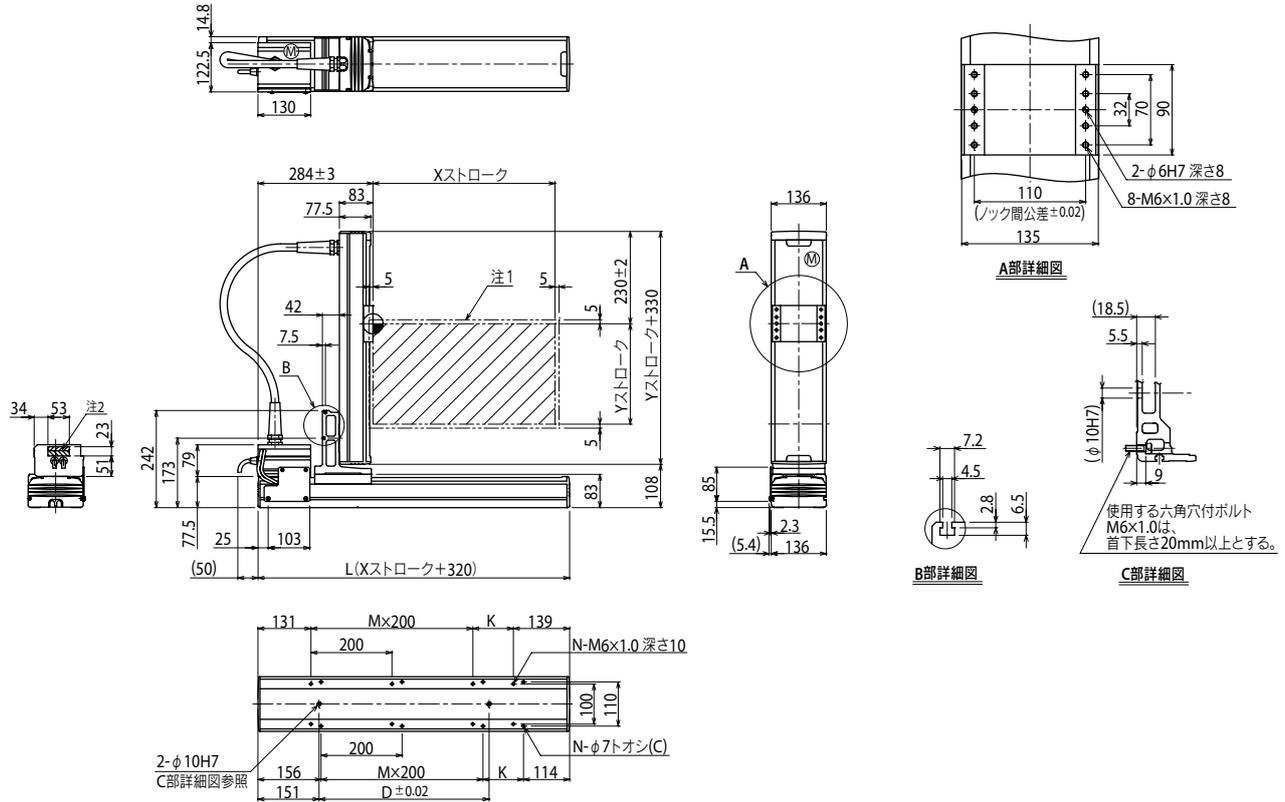
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150~550	8

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 2軸 P1



Xストローク ^{※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ストローク ^{※3}	150	250	350	450	550			
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		-		80%		65%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。
 注4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。