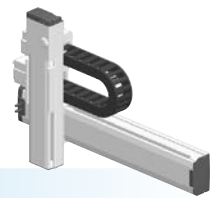


SXYx 2軸/ZFL20



● XZタイプ ● ケーブルペア ● Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

■ 注文型式

SXYx - C [] [] **ZFL20** [] [] **RCX320-2** [] **R** [] [] [] [] []

ロボット本体 | ケーブル | 組合せ | X軸ストローク | ZR軸 | Z軸ストローク | ケーブル長 | 適用コントローラ / 制御軸数 | 安全規格 | 回生装置*1 | オプションA (OP.A) | オプションB (OP.B) | レジジョンシステム | アップバッテリー

F1 | F3 | 15~105cm | 15~35cm | 3L:3.5m | 5L:5m | 10L:10m | RCX320-2 | CE対応 | 回生装置*1 | 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。RCX320 ▶ P.660

※1. RCX320はYXH-RU, RCX222はRG2となります。

■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成*1	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	100 W	200 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	20 mm
最高速度*4	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 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。

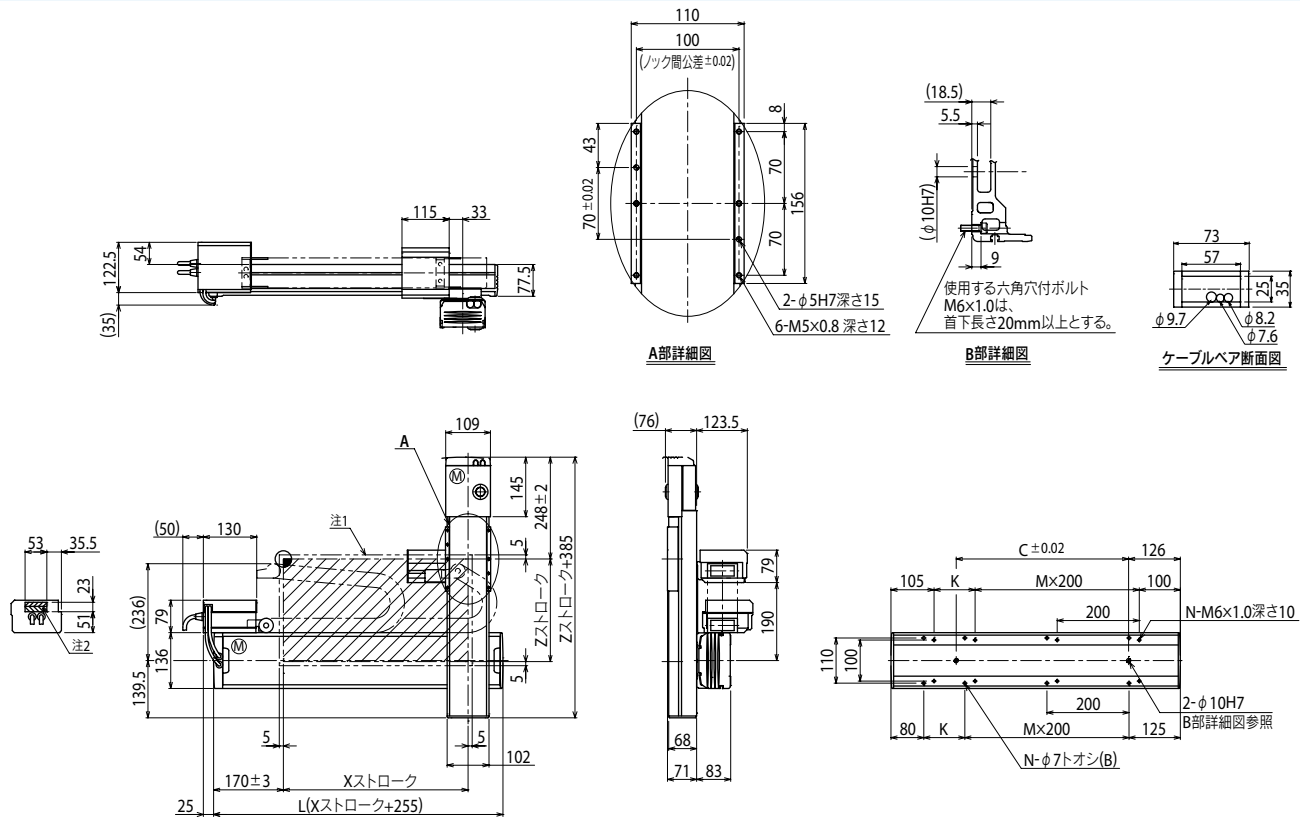
■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~1050	150~350
	8

■ 適用コントローラ

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

SXYx 2軸/ZFL20 (F1)



Xストローク	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ストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度*3 (mm/sec)	X軸	1200				960	780	600	540		
	速度設定	-				80%	65%	50%	45%		

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップ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軸ストロークが750mm以上とき、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。