

# SXYx 2軸/ZF



- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)

## ■ 注文型式

**SXYx - C** [ ] [ ] **ZF** [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (F1, F3) - X軸ストローク (15~105cm) - Z軸 - Z軸ストローク (15~35cm) - ケーブル長 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m)

適用コントローラ / 制御機能 - 安全規格 - オプションA(OPA) - オプションB(OPB) - ビジョンシステム - アップバッテリー

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

## ■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14	F10-BK
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±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 <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 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。

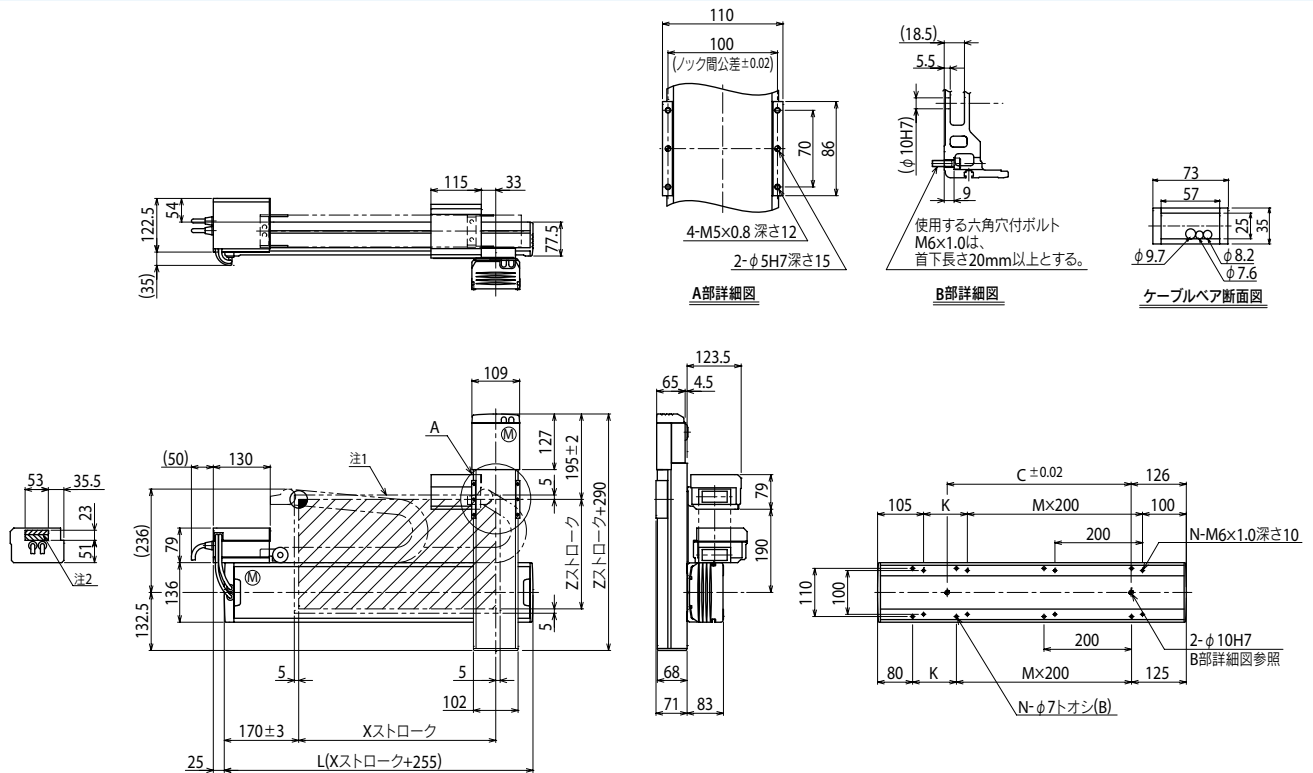
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Yストローク(mm)
150~1050	150~350
	10

## ■ 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/ZF (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 <sup>※3</sup> (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。