

SXYx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル

■注文型式

SXYx - S

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1			15~85cm	15~65cm	3L:3.5m
A2					5L:5m
A3					10L:10m
A4					

RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	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	アソソバッテリー
-----------------	------	-------------	-------------	----------	----------

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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14
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	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 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。

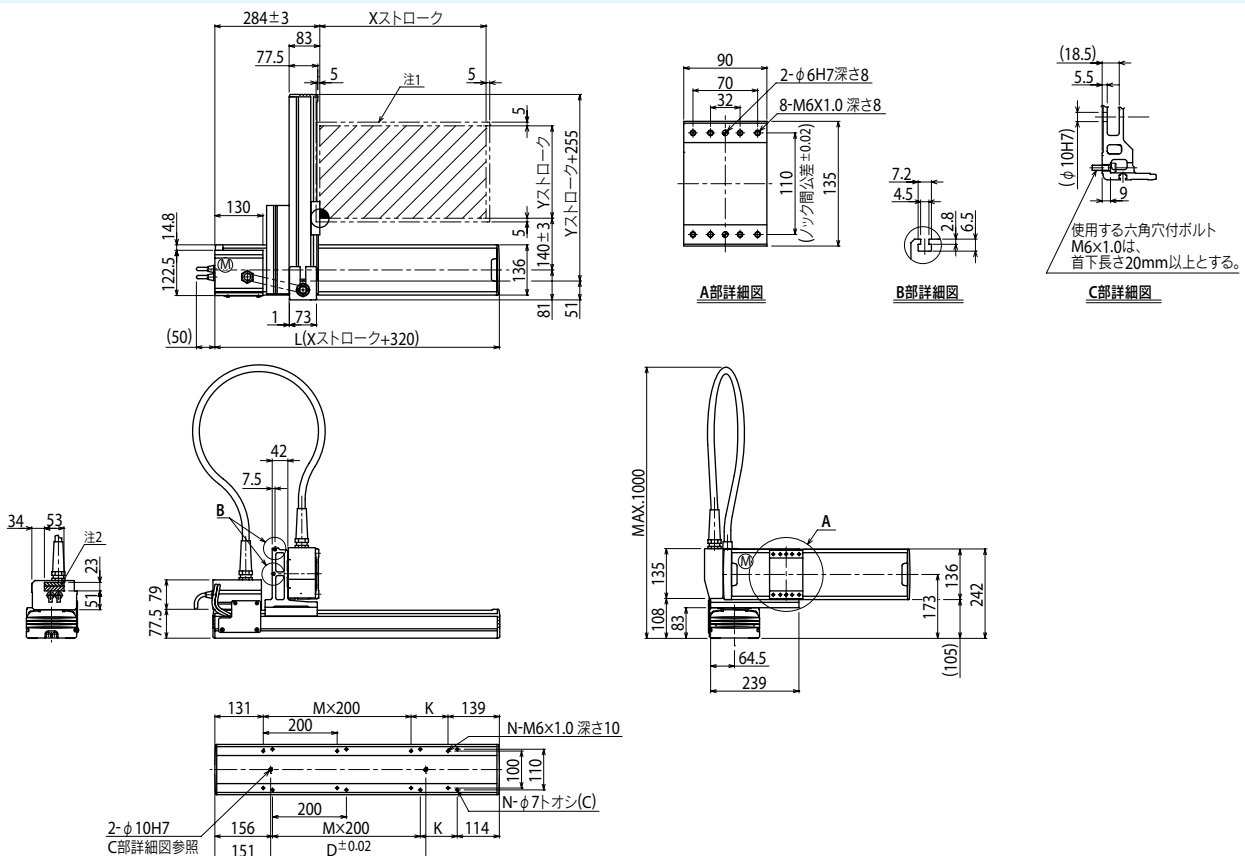
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

■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 A1

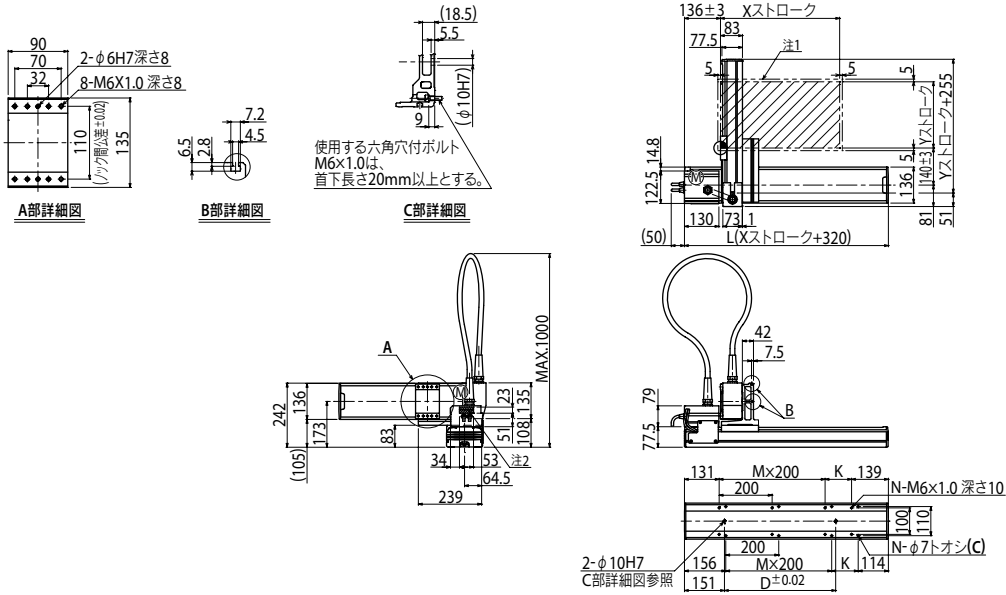


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		-		80%		65%	

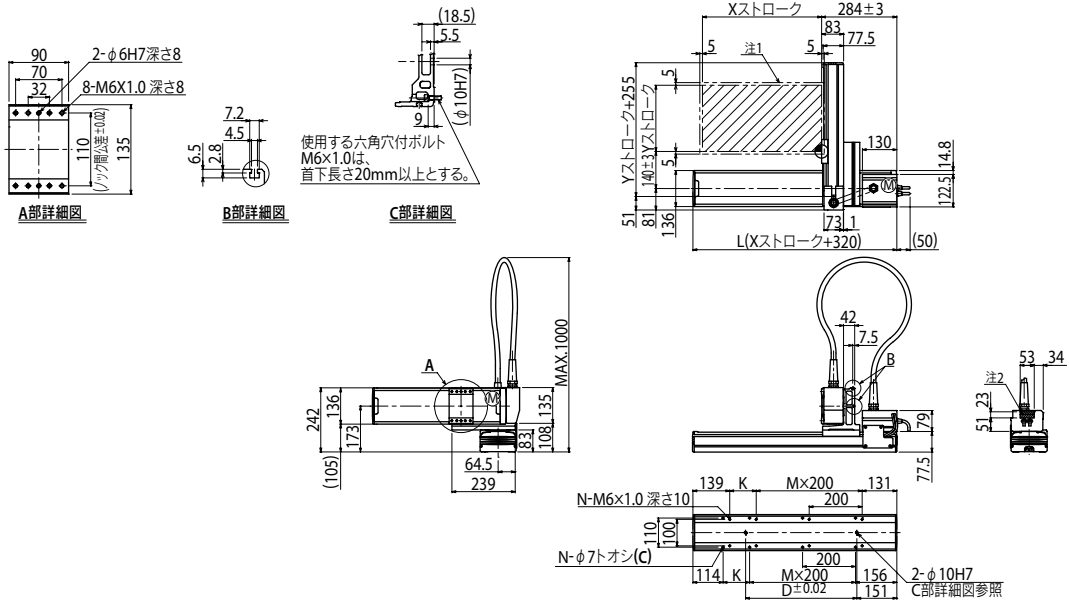
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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。

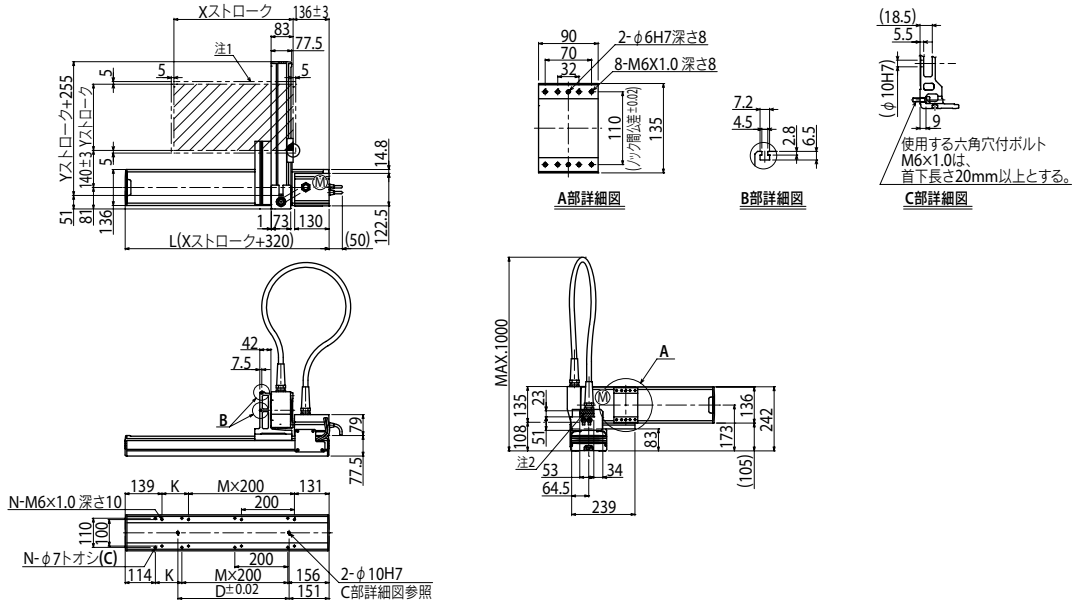
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



SXYx 2軸 A4



- 面交ロケット
- YA
- LCM
- 単軸ロケット
- CX
- Robonity
- TRANSERO
- FLIP-X
- PHASER
- XY-X
- YK-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- フレーム
- カム
- カム
- カム
- カム
- カム
- カム
- XZカム