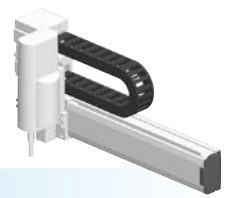


SXYx 2軸/ZS

- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ



注文型式

SXYx - C [] [] [] **15** []

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
		F1	15~105cm	ZS12		3L:3.5m
		F3		ZS6		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	アプソンバッテリー

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: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14		—
モータ出力 AC	100 W		60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm		±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15		ボールネジφ12
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm		150 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以上するとき、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。

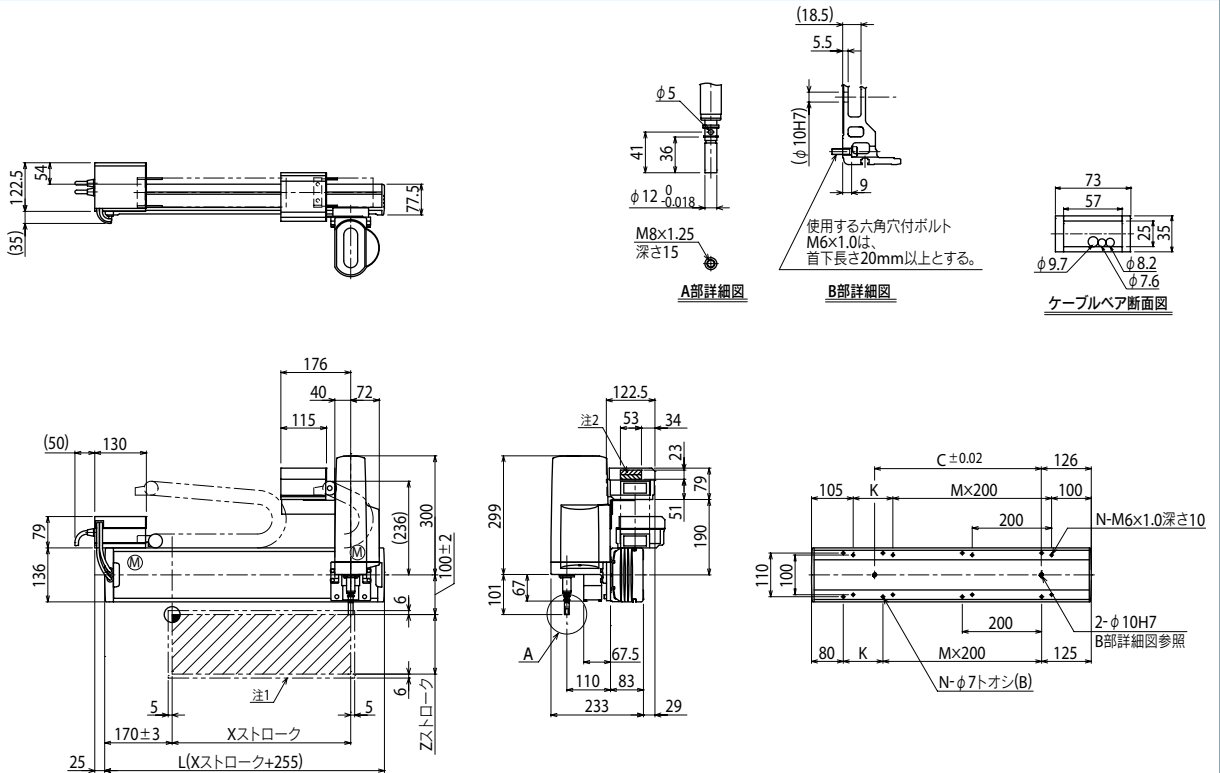
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~1050	3	5

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/ZS (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										
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以上するとき、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。

直交型ロボット YA
ユニコンパネモーター LCM
単軸ロボット CX
モーグルズ機構 Robonity
小型単軸ロボット TRANSERO
単軸ロボット FLIP-X
ユニコンパネモーター PHASER
直交ロボット XY-X
スカラーロボット YK-X
ヒック&スライズ YP-X
クリーン CLEAN
コントローラ CONTROLLER
各種情報 INFORMATION
フレーム FRAME
ガンパッド GANPAD
フレーム G-FRAME
ボール BALL
XZタイプ XZ-TYPE