

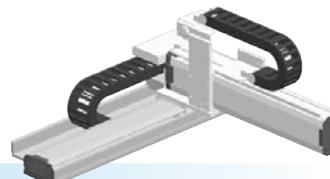
# SXYx

2軸/IO

●アームタイプ

●ケーブルベア

●Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ



## ■注文型式

<b>SXYx-C</b>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<b>IO</b>	<input type="text"/>	<b>RCX222</b>	<input type="text"/>	<input type="text"/>
ロボット本体	-ケーブル	組合せ	X軸ストローク 15~105cm	Y軸ストローク 15~65cm	Z軸 Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ RCX222	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様
A1								
A2								
A3								

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。

※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.60をご覧ください。

※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

## ■最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
150	19
250	16
350	14
450	12
550	10
650	8

## ■基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14
モータ出力 AC (W)	200	100
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup> (mm)	±0.01	±0.01
駆動方式	ボールねじ(C7級)	ボールねじ(C7級)
ボールねじリード(減速比) (mm)	20	20
最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	1200	1200
動作範囲 (mm)	150~1050	150~650
ロボットケーブル長 (m)	標準:3.5 オプション:5.10	

※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。

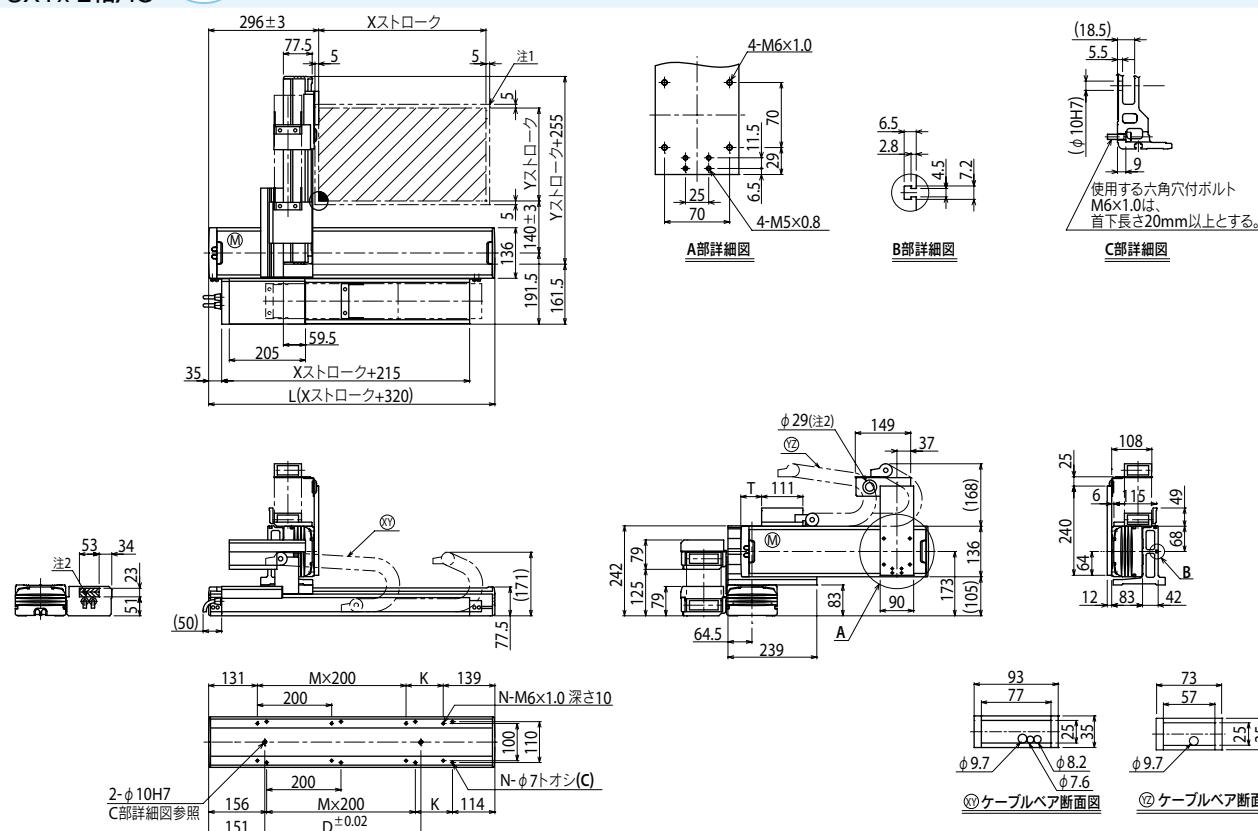
※3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります(危険速度)。

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。

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
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/IO A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Yストローク	150	250	350	450	550	650
T	55	110	165	220	275	330

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が示すものです。

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ねじ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。