

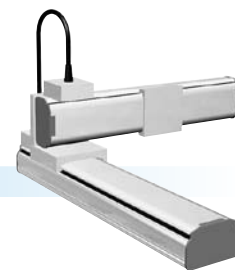
# SXYx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル

## ■注文型式

<b>SXYx - S</b>					<b>RCX222</b>			
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	適用コントローラ	CE対応	入出力選択1
A1			15~85cm	15~65cm	3L:3.5m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN <sup>※1</sup> P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>※2</sup>
A2					5L:5m			無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) <sup>※1</sup> P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet <sup>※3</sup>
A3					10L:10m			
A4								

- ※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。



## ■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	ボールネジ (C7級)	ボールネジ (C7級)
ボールネジリード (減速比) (mm)	20	20
最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	1200	1200
動作範囲 (mm)	150~850	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。

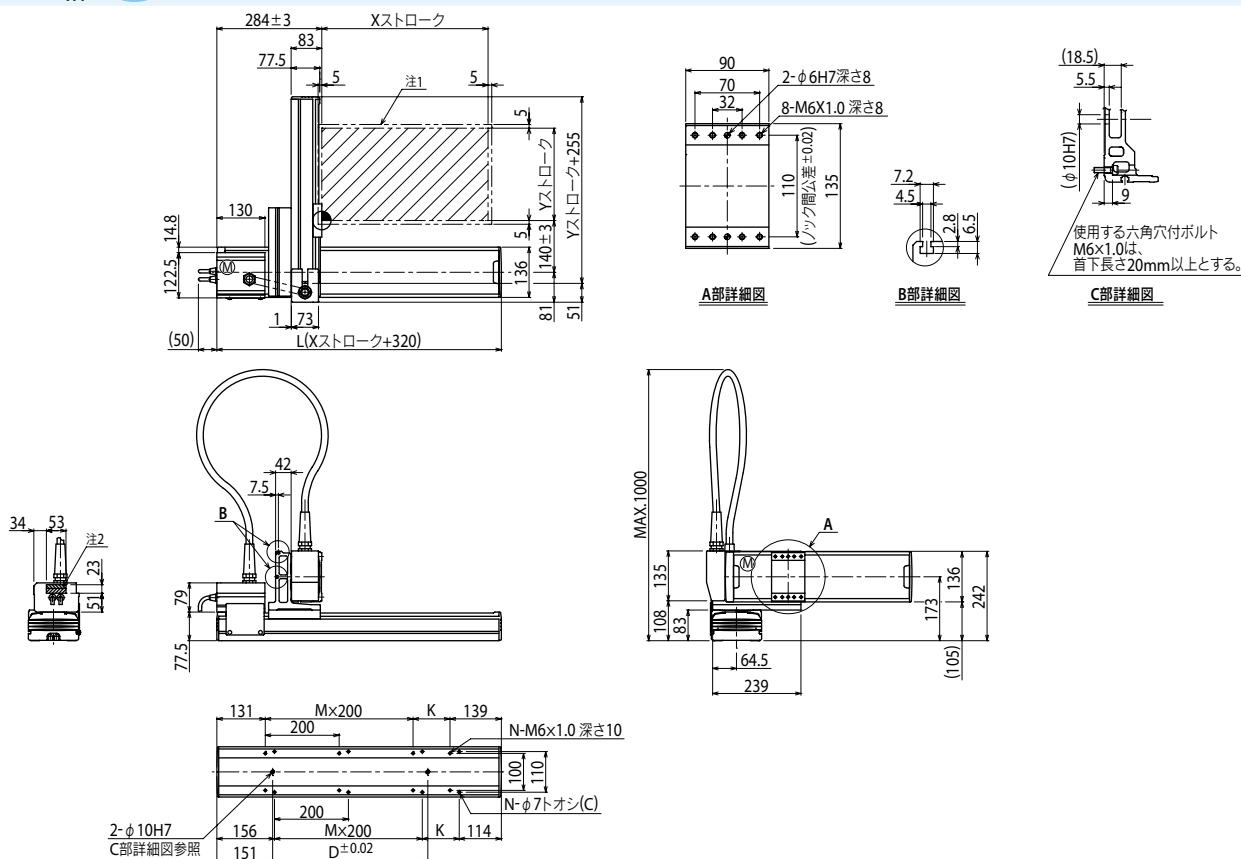
## ■最大可搬質量 (kg)

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
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

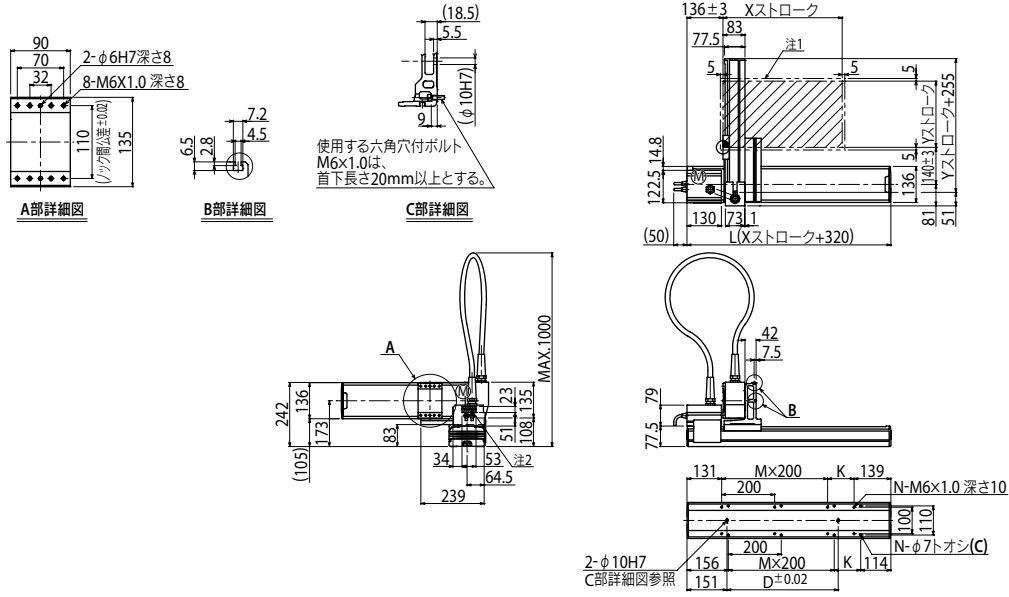
## SXYx 2軸 A1



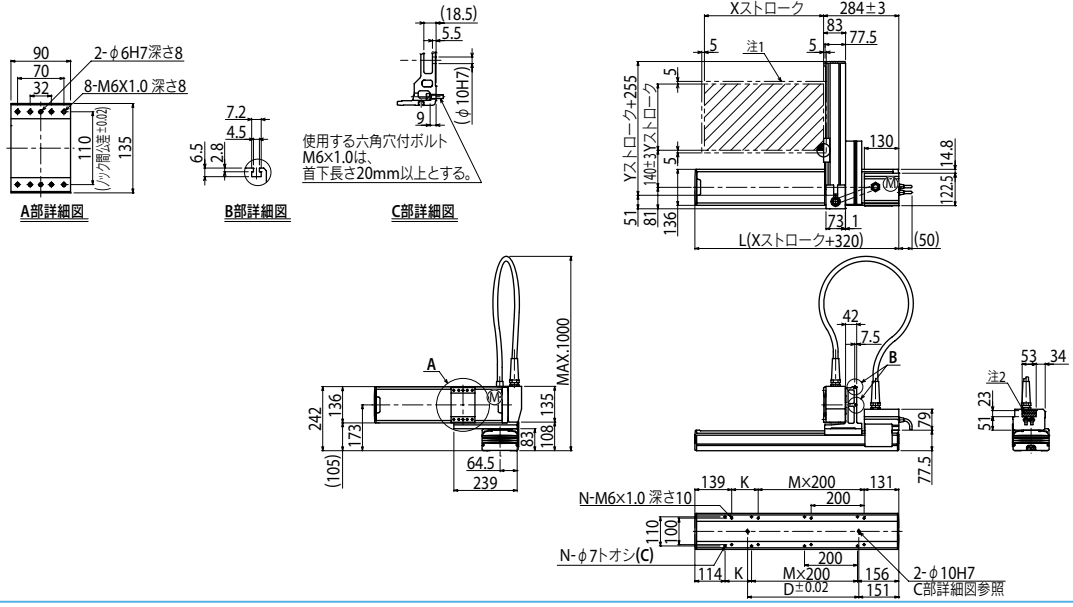
- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 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。

SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



SXYx 2軸 A4

