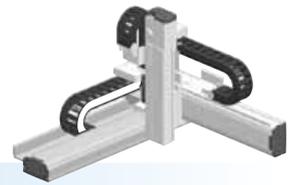


SXYx 3軸/ZFH

- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)



注文型式

SXYx - C [] [] [] **ZFH** [] [] **RCX240S** [] **R** [] [] [] **BB**

ロボット本体 | **ケーブル** | **組合せ** | **X軸** | **Y軸** | **ZF軸** | **Z軸** | **ケーブル長** | **適用コントローラ** | **CE対応** | **回生装置** | **拡張I/O** | **ネットワークオプション** | **iVYシステム** | **バッテリー**

組合せ: A1, A2, A3, A4
 X軸: 15~105cm
 Y軸: 15~65cm
 ZF軸: []
 Z軸: 15~35cm
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m
 CE対応: 無記入: 標準, E: CE仕様
 回生装置: R: RGU-2
 拡張I/O: N.P.:標準I/O 16ch, N1.P1: 40/24点, N2.P2: 64/40点, N3.P3: 88/56点, N4.P4: 112/72点
 ネットワークオプション: 無記入: なし, CC: CC-Link, DN: DeviceNet, PB: Profibus, EN: Ethernet, YC: YC-Link
 iVYシステム: 無記入: なし, VY: iVY (VISION), TR: iVY+照明+トラッキング, LC: iVY+照明
 バッテリー: BB: 4個

※1. I/OボードにてNPNを選択の場合はN-N4、PNPを選択の場合はP-P4となります。
 ※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.39をご覧ください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK相当 ガイド強化モデル
モータ出力 AC (W)	200	100	200
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.01	±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(C7級)
ボールネジリード(減速比) (mm)	20	20	10
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	600
動作範囲 (mm)	150~1050	150~650	150~350
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。

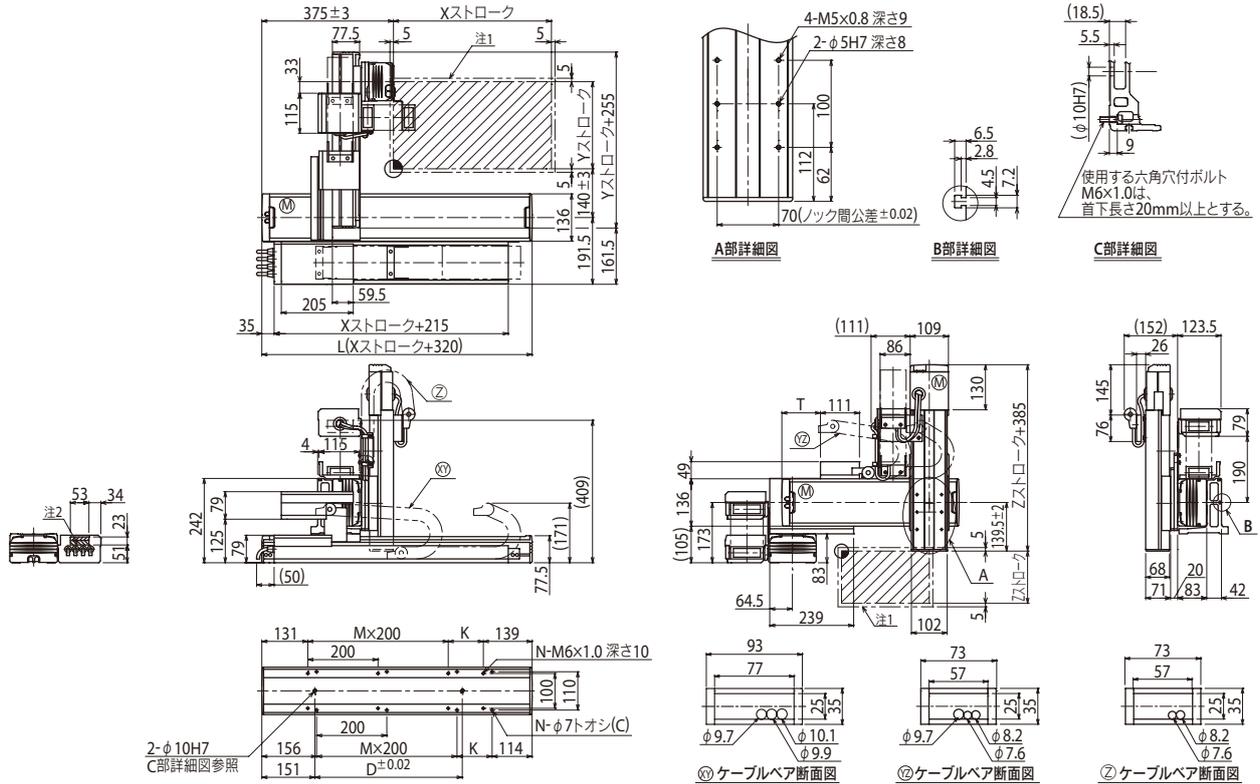
最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)			
	150	250	350	450
150	13	12	11	
250	10	9	8	
350	8	7	6	
450	6	5	4	
550	4	3	2	
650	2	1	1	

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX240S-R	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 3軸/ZFH 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					
Zストローク	150	250	350								
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。

アプリケーション
 TRANSERO
 FLIP-X
 PHASER
 XY-X
 YK-XG
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER
 INFORMATION
 アームタイプ
 カットタイプ
 レーシングタイプ
 ホールタイプ
 XZタイプ