

# SXYx 2軸



●ムービングアームタイプ ●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 <sup>※1</sup>	Y軸ストローク <sup>※1</sup>	ケーブル長
M1 M2 M3			15~85cm	15~35cm	3L:3.5m 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	アンプ 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.626

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±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 <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 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。

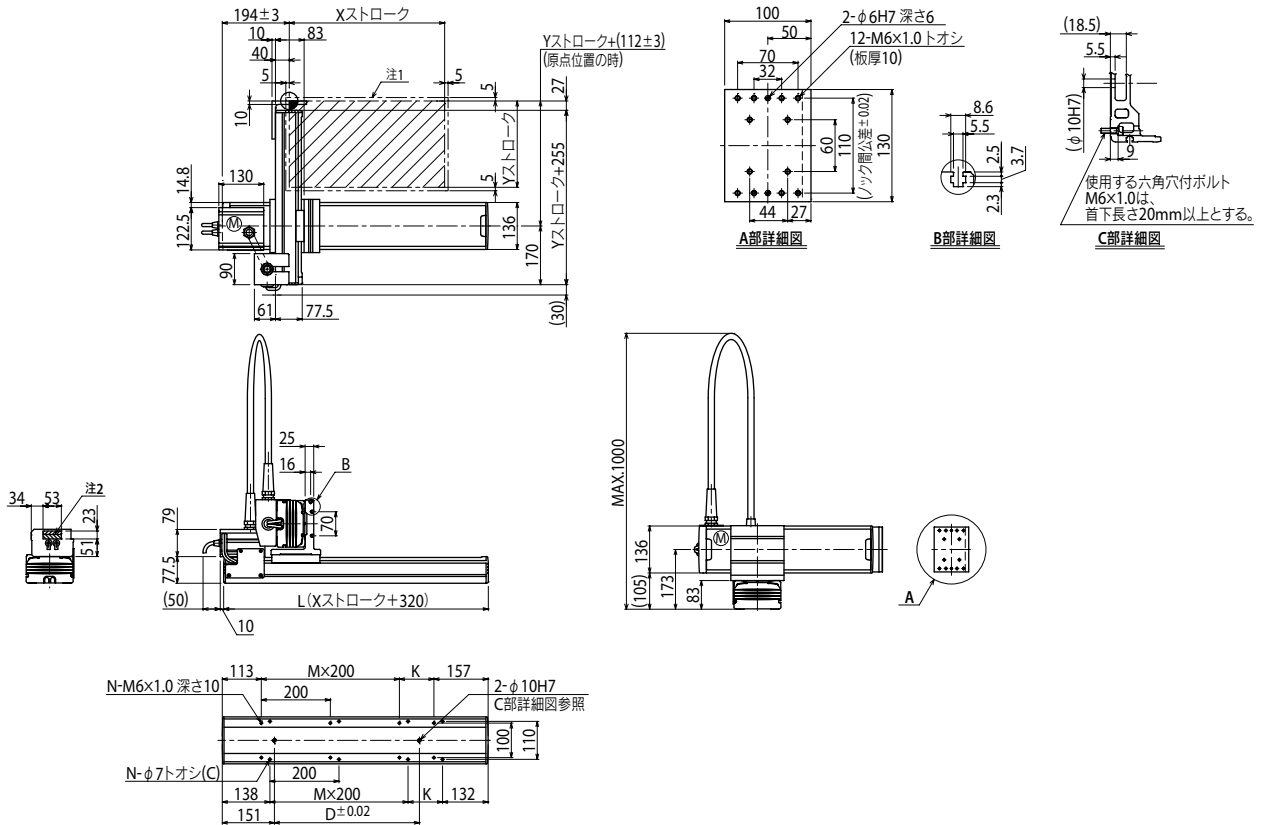
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	15
250	14
350	13

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	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 M1



Xストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850
	L	470	570	670	770	870	970	1070
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 <sup>※3</sup>	150	250	350					
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸							
	速度設定			1200	960	780		
				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ストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上るとき、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。

