

# SXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル

## ■ 注文型式

<b>SXYx - S - P1</b>				<b>RCX222</b>			
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 15~85cm	Y軸ストローク 15~55cm	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
						入出力選択1 N:NPN <sup>#1</sup> P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>#2</sup>	入出力選択2 無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) <sup>#1</sup> P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet <sup>#3</sup>

※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-BK
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	10
最高速度 <sup>#3</sup> (mm/sec)	1200	600
動作範囲 (mm)	150~850	150~550
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ストロークとYストロークの合計は1100mm以下とする。  
 ※4. 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。

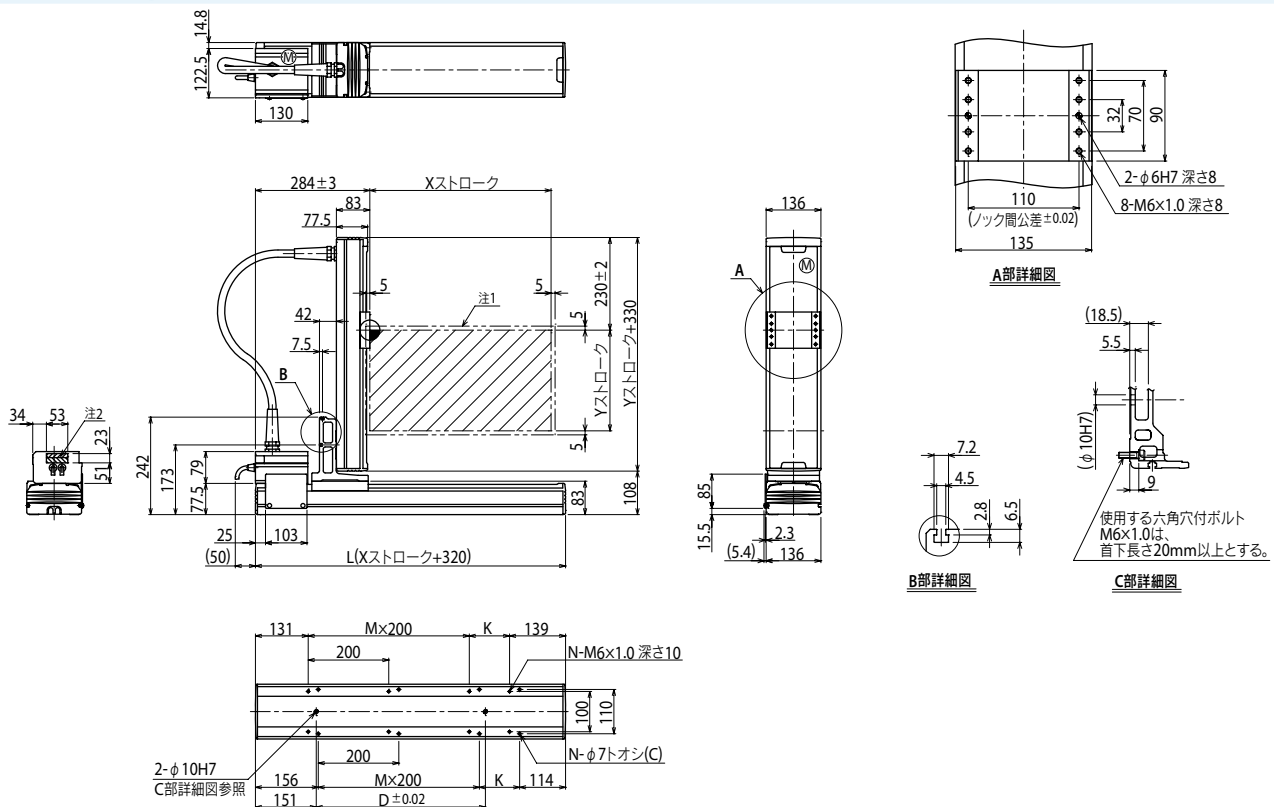
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150~550	8

## ■ 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 P1



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	1170
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	450	550			
ストローク別最高速度 <sup>#4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		-		80%		65%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストツパ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1100mm以下としてください。

注4. 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。