

□注文型式

SXYBx-C	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ZF	<input type="checkbox"/>	RCX222	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
ロボット本体	-	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Z軸	適用コントローラ	CE対応	回生装置 ^{※1}	入出力選択1
			F1	15~305cm	Z軸ストローク 15~35cm	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RG2	N:NPNI ^{※2} P:PNP CC:CC Link
			F3		ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m				

- ※1. 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置RG2が必要です。
- ※2. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
- ※3. 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。
- ※4. 入出力選択2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。

次に、人田方選択UVSといふことをもとめはUVSまたはUVを選択した場合の人田方選択EVSといふことを選択すること。

■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	B14H	F10-BK
モータ出力 AC (W)	200	100
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.04	±0.01
駆動方式	タイミングベルト	ボールねジード(C7級)
ボールねジード(減速比) (mm)	リード25相当	10
最高速度 (mm/sec)	1875	600
動作範囲 (mm)	150～3050	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。

■ 最大可搬質量

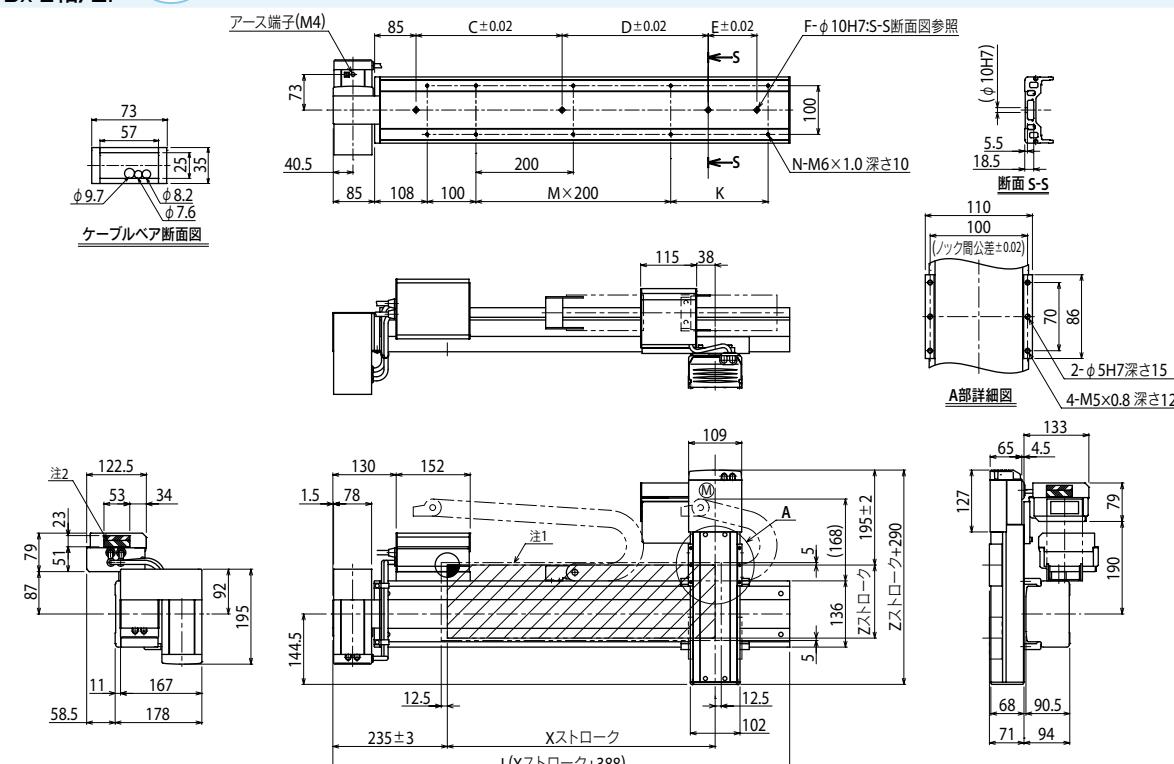
Xストローク(mm)	Zストローク(mm) 150~350
150~3050	10

■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

※ 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置が必要です。

SXYBx 2軸/7F F1



注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカニカルタッ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軸モータの取付けは、リバーシブルのものとする。