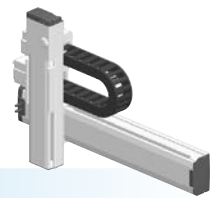


SXYx 2軸/ZFL20



● XZタイプ ● ケーブルペア ● Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

■ 注文型式

SXYx - C [] [] **ZFL20** [] [] **RCX320-2** [] **R** [] [] [] [] []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸ストローク 15~105cm - ZR軸 - Z軸ストローク 15~35cm - ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - 回生装置*1 - オプションA (OP.A) - オプションB (OP.B) - レジションシステム - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.660**

RCX222 [] **R** [] [] [] []

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置*1 - 入出力選択1 - 入出力選択2

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222 ▶ **P.670**

※1. RCX320はYXH-RU, RCX222はRG2となります。

■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成*1	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度*2	±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*3 (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度*4	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 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。

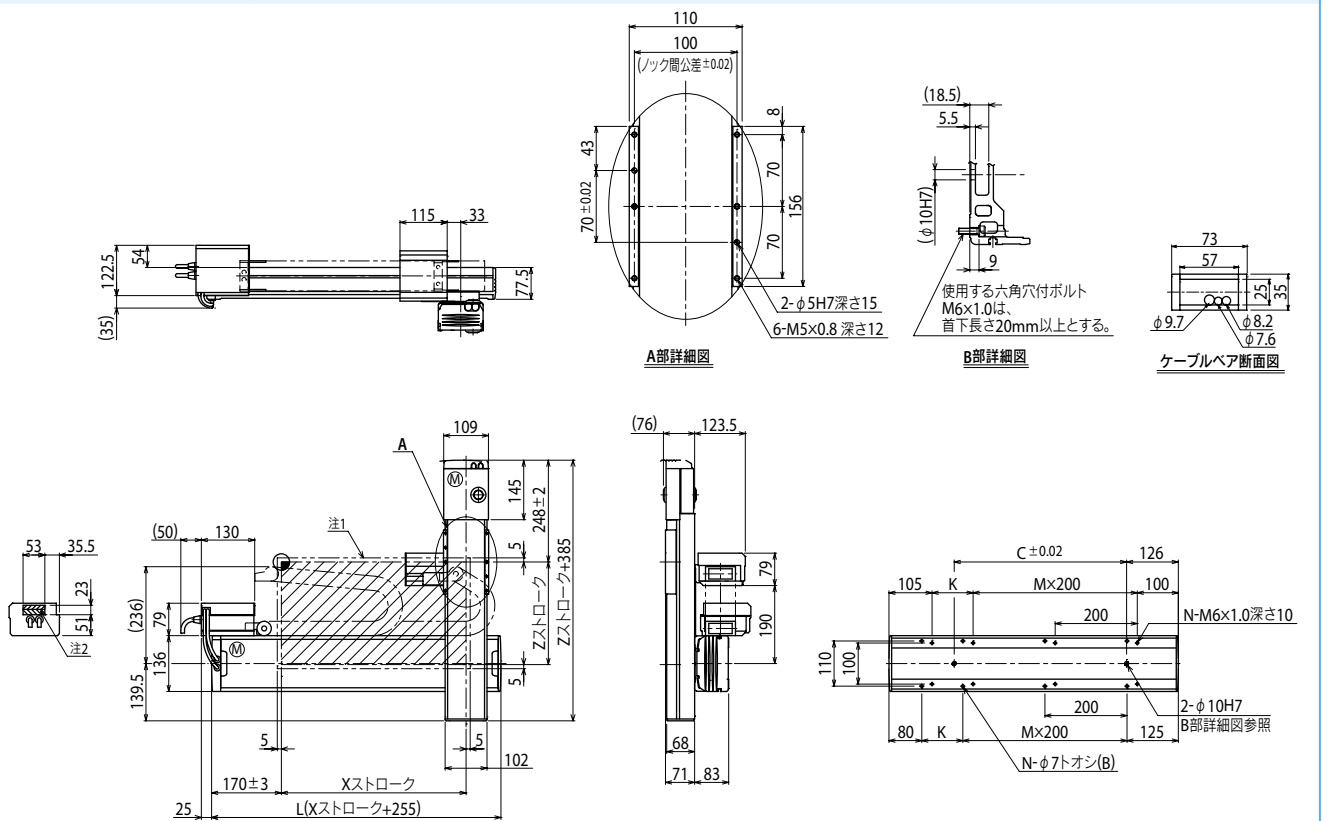
■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~1050	150~350
	8

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレス/リモートコマンド/オンライン命令
RCX222-R	

SXYx 2軸/ZFL20 (F1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305		
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100		
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960		
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
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。