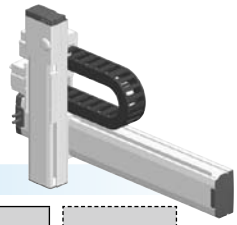
SXYx 2軸/ZFL20



XZタイプ　ケーブルベア　Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

注文型式

SXYx - C	-	-	-	ZFL20	-	-	-	RCX222	-	-	-	-
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZR軸	Z軸ストローク	ケーブル長	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
		F1 F3	15～105cm		15～35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	N:NPN※2 P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link※3	無記入:なし N1:OP.DIO24/16(NPN)※2 P1:OP.DIO24/17(PNP) EN:Ethernet※4

※1. DRCX0510はRGU-2、RCX222はRG2となります。
※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	Z軸
軸構成※1	F14	F10-BK相当 ガイド強化モデル
モータ出力 AC(W)	100	200
繰り返し位置決め精度※2(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	20
最高速度※3(mm/sec)	1200	1200
動作範囲(mm)	150～1050	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以上のとき、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。

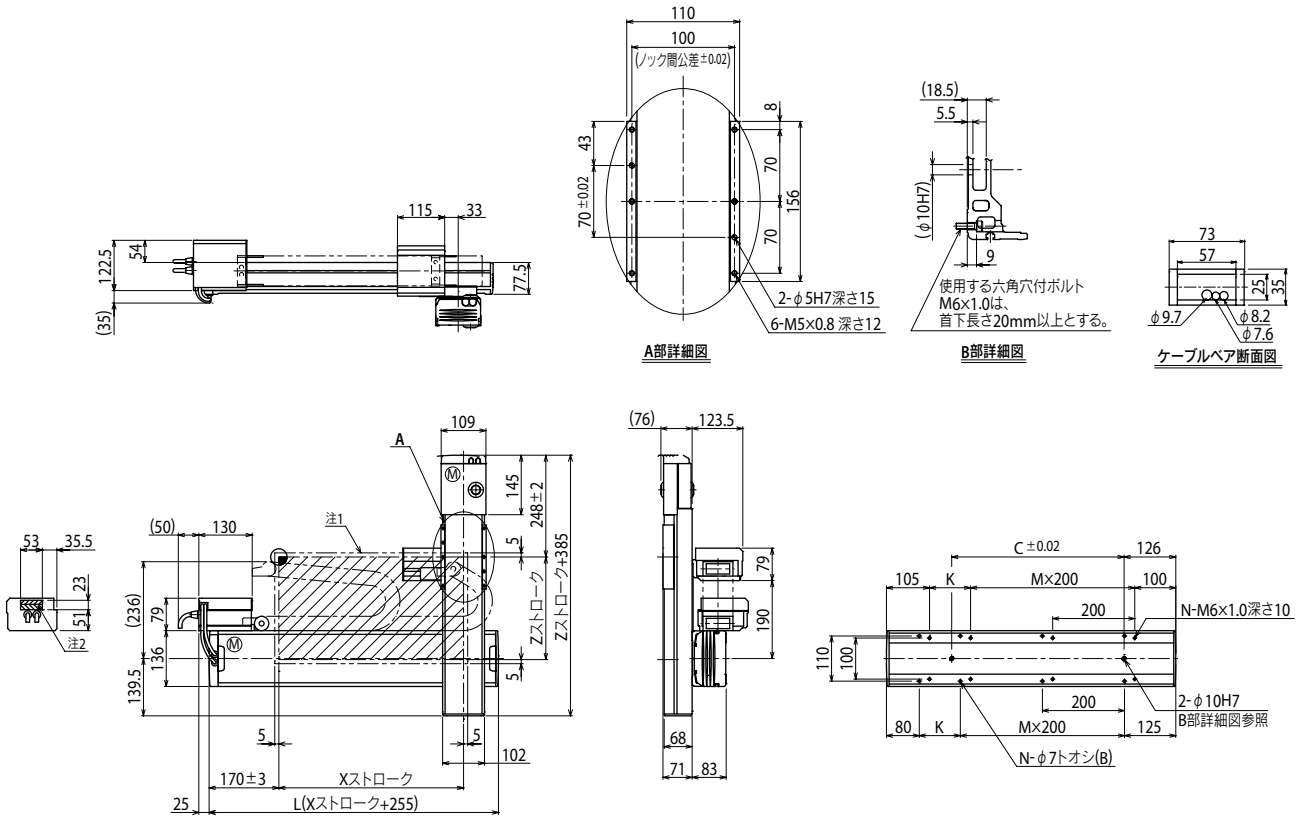
最大可搬質量 (kg)

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

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX222-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 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軸ストロークが750mm以上のとき、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。

適用コントローラ RCX222 ▶ 482