

# SXYx 2軸/ZF



- 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(100W)

## 注文型式

**SXYx - C** -  -  - **ZF** -  -  - **RCX320-2** -  -  -  -  -

ロボット本体	ケーブル	組合せ F1 F3	X軸ストローク 15~105cm	Z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/ 制御機能	安全規格	オプションA(ORA)	オプションB(OPB)	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▶P626

## 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14	F10-BK
モータ出力 AC	100 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	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 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。

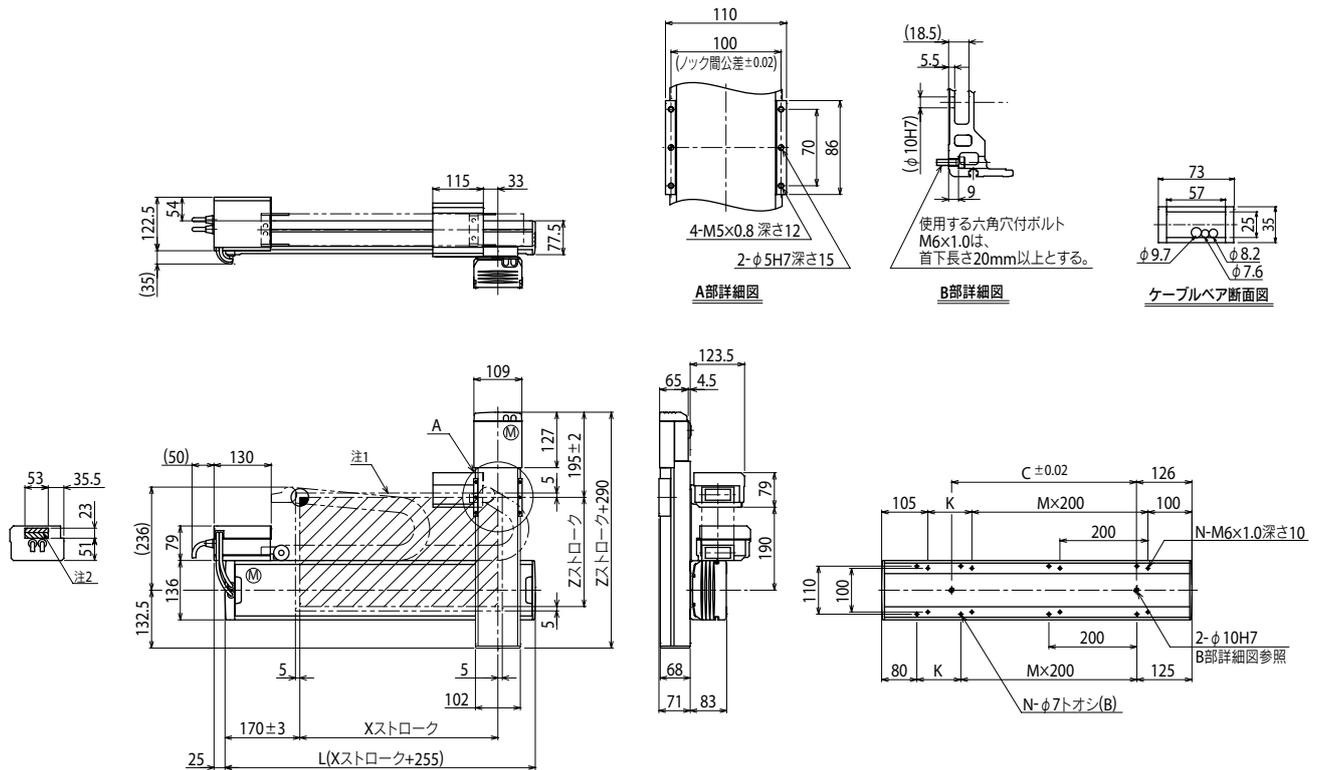
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Yストローク(mm)
150~1050	150~350
	10

## 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/ZF 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 <sup>※3</sup> (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。