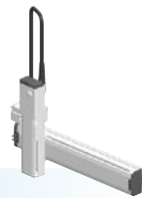


# SXYx 2軸/ZF

- XZタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)



## 注文型式

### SXYx - S

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZF軸	Z軸ストローク	ケーブル長
		F1	15~85cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
		F3				

### RCX320-2

適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA(OPA)	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 ▶ P.660

### RCX222

適用コントローラ	CE対応	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

## 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14	F10H-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	150~850 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。

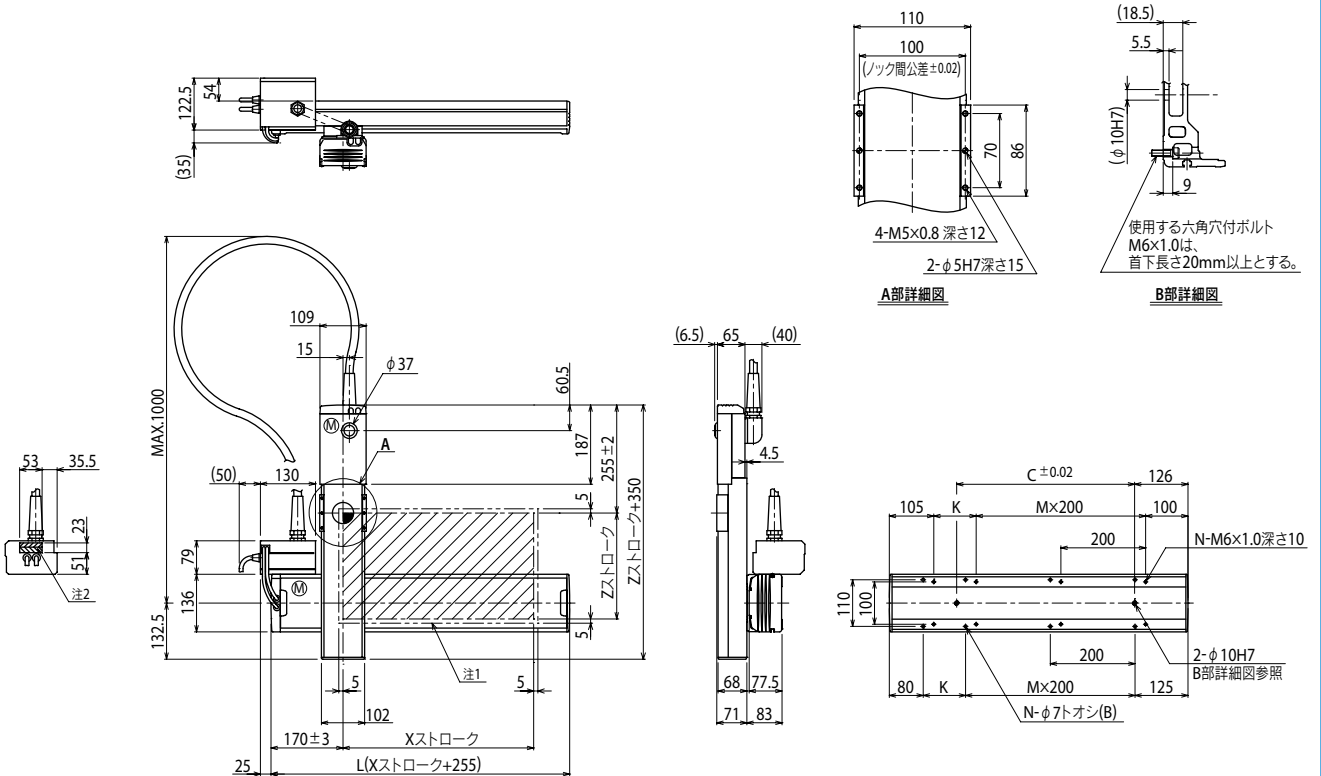
## 最大可搬質量

(kg)	
Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~850	150~350
	10

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 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/ZF (F1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105
K	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
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	
	速度設定		-		80%		65%	

- 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。