

SXYx 2軸/ZF

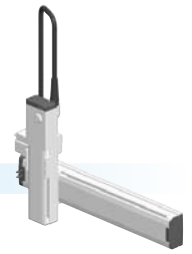
- XZタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)

■ 注文型式

SXYx - S - [] - [] - **ZF** - [] - [] - **RCX222** - [] - [] - []

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	適用コントローラ	CE対応	入出力選択1	入出力選択2
		F1 F3	15~85cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}	無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

- ※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
- ※2. 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。
- ※3. 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
モータ出力 AC (W)	100	100
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	10
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	600
動作範囲 (mm)	150~850	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。

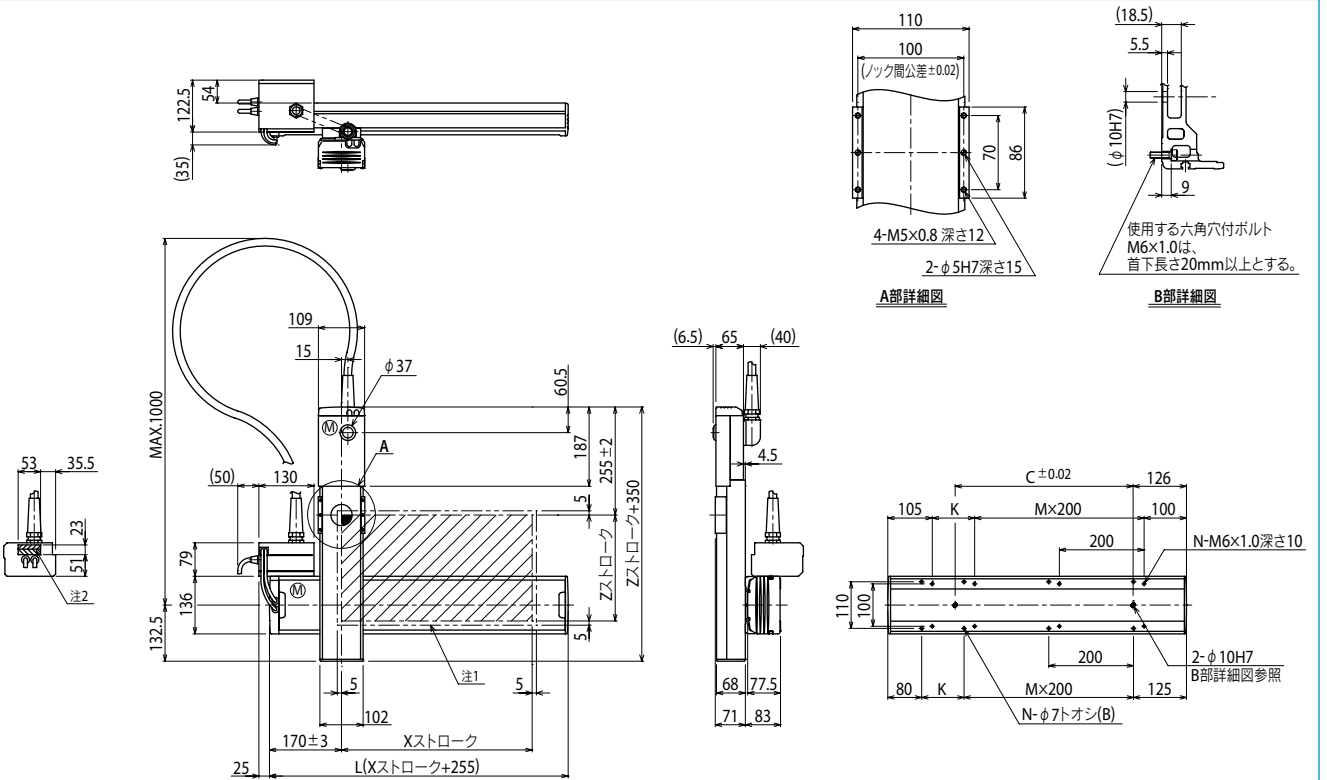
■ 最大可搬質量 (kg)

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
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 ^{※3} (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。

アプリケーション
LCM100
TRANSEVO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-XG
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
タイム
タイム
タイム
タイム
XZタイプ