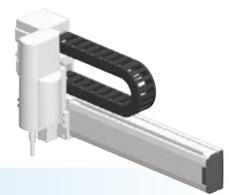


SXYx 2軸/ZS

- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ



注文型式

SXYx - C [] [] [] **15** [] **RCX320-2** [] [] [] [] []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Z軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	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
F1	F3	F1	15~105cm	ZS12 ZS6		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m						

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.626

基本仕様

	X軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14		—
モータ出力 AC	100 W		60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm		±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15		ボールネジφ12
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm		150 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以上するとき、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

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~1050	3	5

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/ZS (F1)

A部詳細図
M8×1.25 深さ15

B部詳細図
使用する六角穴付ボルト M6×1.0は、首下長さ20mm以上とする。

ケーブルベア断面図

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

ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	速度設定
		1200
		960
		780
		600
		540
		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以上するとき、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。