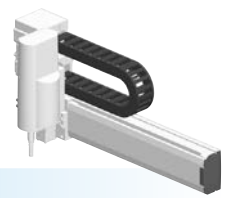


# SXYx 2軸/ZS

- 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**

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
		F1	15~105cm	ZS12		3L:3.5m
		F3		ZS6		5L:5m
						10L:10m

**RCX320-2**

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アプソンバッテリー

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: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 <sup>※1</sup>	F14		—
モータ出力 AC	100 W		60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±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 <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	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。

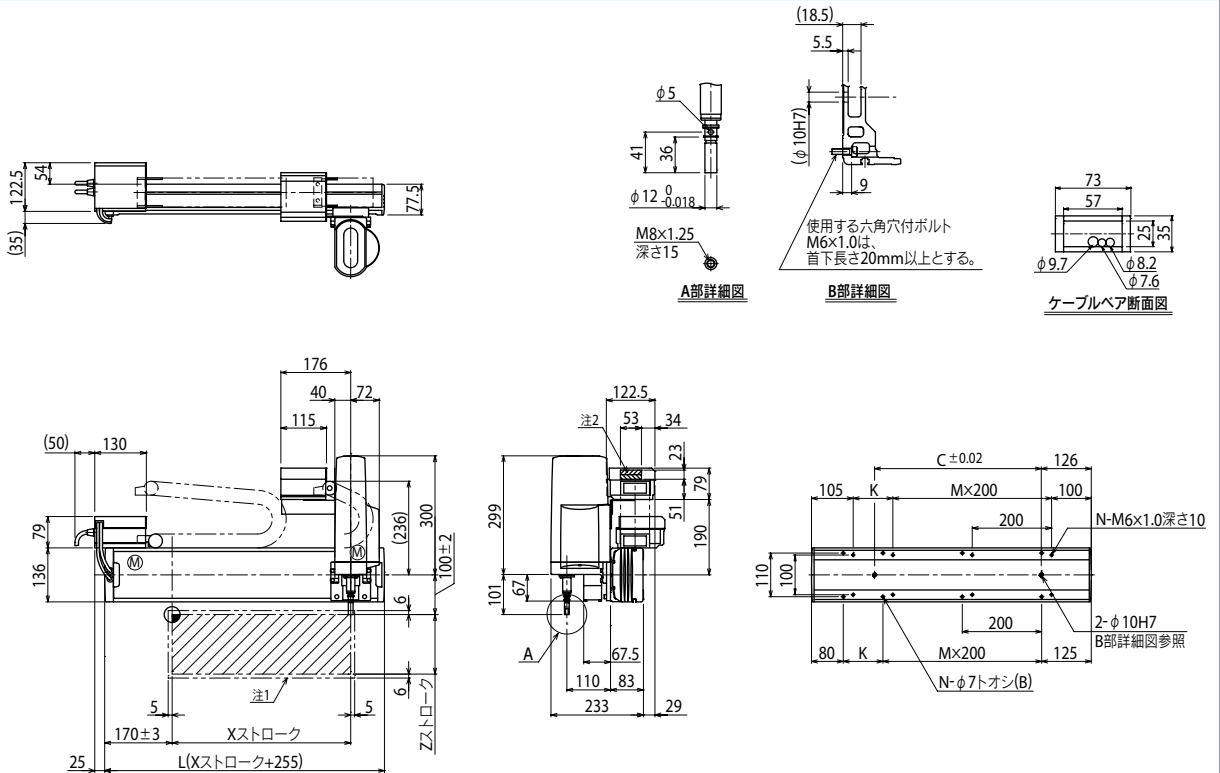
## 最大可搬質量

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 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/ZS (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												
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。