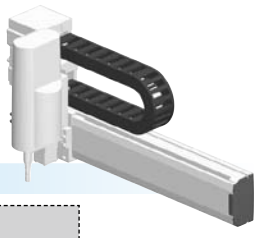
SXYx 2軸/ZS

●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	-	- RCX222	-	-	-
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	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	15～105cm	ZS12 ZS6		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：OP.DIO24/16 (NPN)※1 P1：OP.DIO24/17 (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：ZS12	Z軸：ZS6
軸構成※1		F14	—	
モータ出力 AC (W)		100	60	
繰り返し位置決め精度※2 (mm)		±0.01	±0.02	
駆動方式		ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C10級)	
ボールネジリード(減速比)(mm)		20	12	6
最高速度※3 (mm/sec)	RCX240使用時	1200	1000	500
	DRCX使用時	1200	900	450
動作範囲(mm)		150～1050	150	
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以上のとき、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。

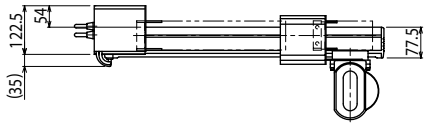
最大可搬質量 (kg)

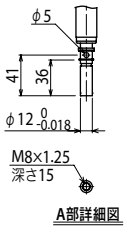
Yストローク(mm)	ZS12	ZS6
150～1050	3	5

適用コントローラ

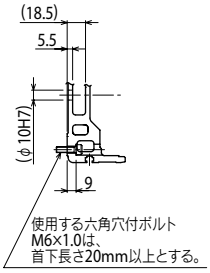
コントローラ	運転方法
RCX222	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 2軸/ZS F1

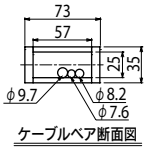




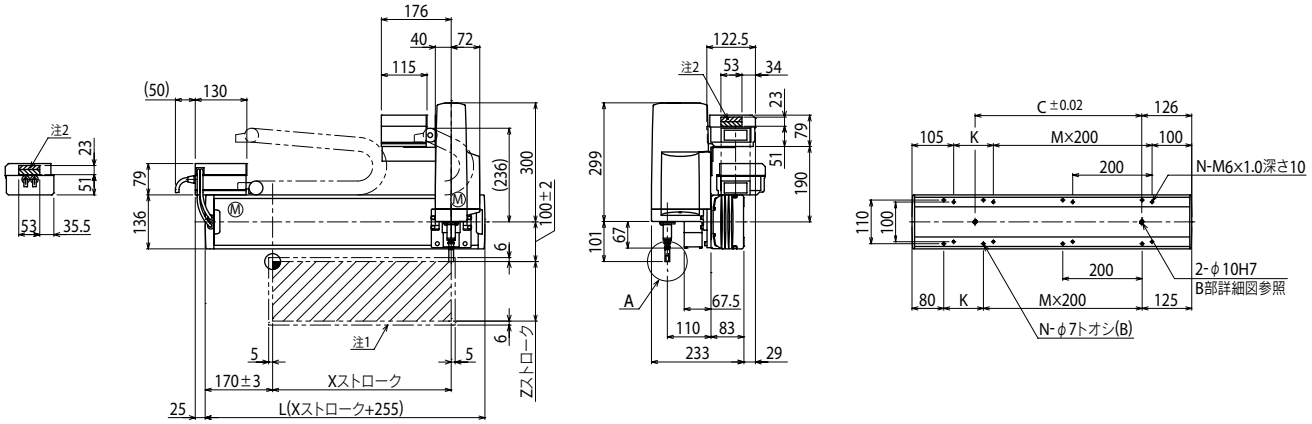
A部詳細図



B部詳細図



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注3 (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以上のとき、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。

適用コントローラ RCX222 ▶ 482