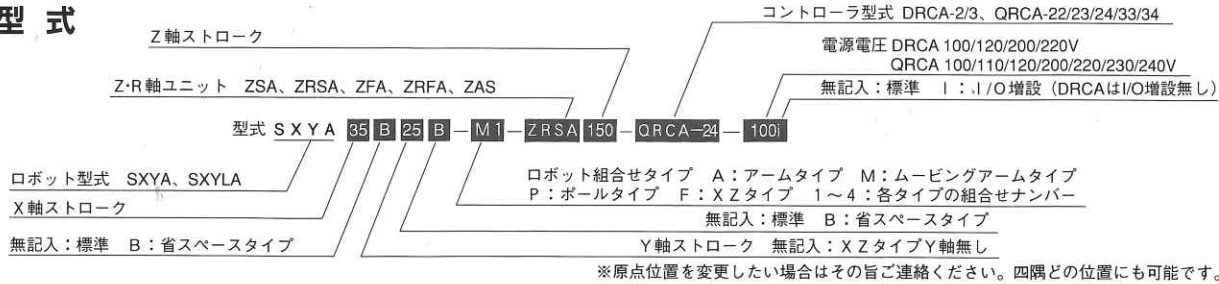


型式



機械本体基本仕様

ロボット本体	SXYAシリーズ (ACサーボ)	SXYLAシリーズ (ACサーボ)
組合せタイプ	A：アームタイプ、M：ムービングアームタイプ、 P：ボールタイプ、F：XZタイプ※1	A：アームタイプ
自由度	標準：X軸、Y軸 オプション：Z軸、R軸	
駆動方式	ACサーボモータ：100W/200V 3000rpm	
減速機構	ボールネジリード 20mm タイミングベルト (リード24mm相当)	
動作範囲	X軸 350、450、550、650mm (OP150、250、750、850mm)	750、950、1150、1350、1550、1750、1950mm (OP150、350、550mm)
最高速度	X軸 1000mm/sec	1200mm/sec
分解能	X、Y 0.0024mm/pulse	X、Y 0.003mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	±0.08mm
本体質量	SXYA 35・25-A：30kg SXYA 65・45-A：36kg	SXYLA 75・25-A：26.5kg SXYLA 195・45-A：37.0kg
コントローラ	下記組み合わせコントローラ表参照	
ケーブル長	3.5m (OP 5m、10m)	

※1 XZタイプはX軸にSXYAアームタイプのY軸、Z軸にZ・R軸ユニットを組み合わせたものです。

Z・R軸ユニット基本仕様

型式	軸	駆動方式	減速機構	分解能	最高速度	繰り返し位置決め精度	動作範囲	最大可搬質量	ユニット質量
ZSA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード10mm	0.0012 mm/pulse	500 mm/sec	±0.02mm	150mm	5kg	ZSA150 4.5kg
ZRSA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード10mm	0.0012 mm/pulse	500 mm/sec	±0.02mm	150mm	5kg	ZRSA150 5kg
	R軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	特殊減速機1/27	5.86 sec/pulse	667 deg/sec	±50sec	360deg		
ZFA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード8mm	0.001 mm/pulse	400 mm/sec	±0.04mm	150、250、350mm	10kg	ZFA150 6kg
ZRFA	Z軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	ボールネジ リード8mm	0.001 mm/pulse	400 mm/sec	±0.04mm	150、250、350mm	6kg	ZRFA 150 10kg
	R軸	ACサーボモータ 100W/200V 3000rpm	1/50	3.16 sec/pulse	360 deg/sec	±30sec	360deg		
ZAS	Z軸	エア	—	—	—	—	50、100、150mm	10kg	ZAS 150 4kg

可搬質量表

(単位：kg)

ロボット 型式	アーム タイプ	Y軸スト ローク	XY 2軸	ZAS付き	ZSA付き	ZRSA付き	ZFA付き			ZRFA
				50~150mm	150mm	150mm	150mm	250mm	350mm	150mm
SXYA	A、M	150mm	15	10	5	5	9	8	7	5
		250mm	14	10	5	5	8	7	6	4
		350mm	13	9	5	5	7	6	5	3
		450mm	12	8	5	5	6	5	4	2
		550mm	11	7	5	5	5	4	3	1
	P	—	8	—						
	XZ	—	—	—	5	5	10	10	10	6
SXYLA	A	150mm	10	6	5	5	5	4	3	—
		250mm	9	5	4	4	4	3	2	—
		350mm	8	4	3	3	3	2	1	—
		450mm	7	3	2	2	2	1	—	—
		550mm	6	2	1	1	1	—	—	—

組合せコントローラ

ロボット 型式	付加軸	軸数	コントローラ
SXYA SXYLA	XY2軸	2軸	DRCA-2、QRCA-22
	ZAS付き		
	ZSA付き	3軸	QRCA-23
	ZFA付き		
ZRSA付き	4軸	QRCA-24	
ZRFA付き			
SXYAXZ	ZS付き	2軸	DRCA-2、QRCA-22
	ZF付き		
	ZRS付き	3軸	QRCA-23
ZRF付き			

SXYA

⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置

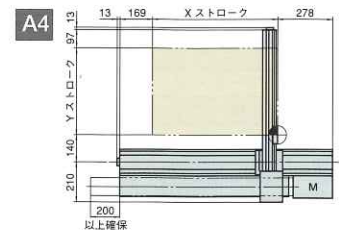
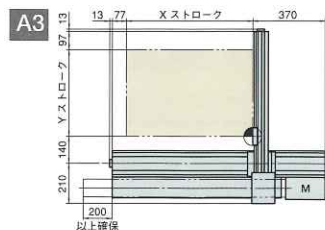
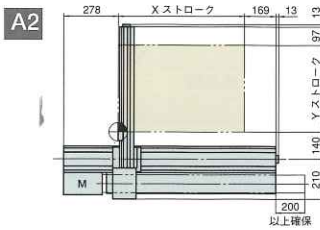
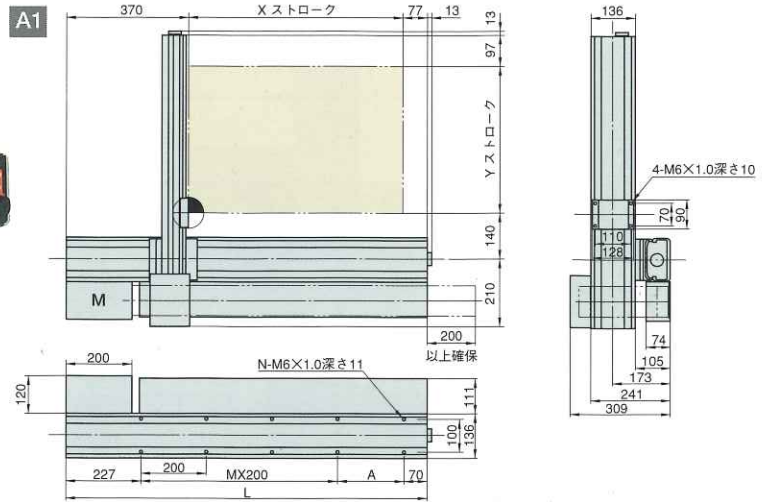
アームタイプ



(ストローク、寸法単位 : mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	597	697	797	897	997	1097	1197	1297
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)	-	-	-

※ () ストロークは注文生産です。



SXYA

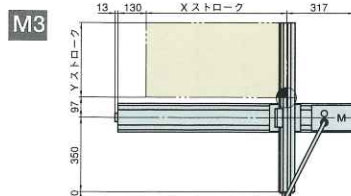
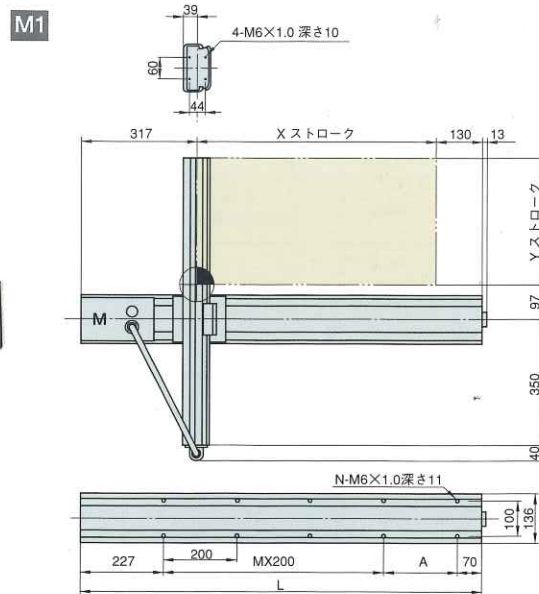
ムービングアームタイプ



(ストローク、寸法単位 : mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	597	697	797	897	997	1097	1197	1297
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350	-	-	-	-	-

※ () ストロークは注文生産です。



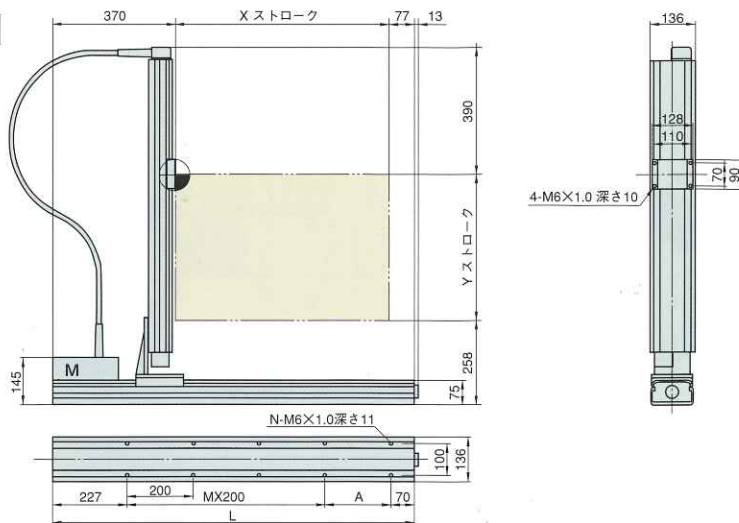
SXYA

ボールタイプ

⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置



P1



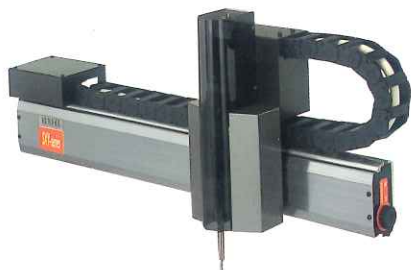
(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	(250)	350	450	550	650	(750)	(850)
L寸法	597	697	797	897	997	1097	1197	1297
A寸法	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N箇所	6	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)	-	-	-

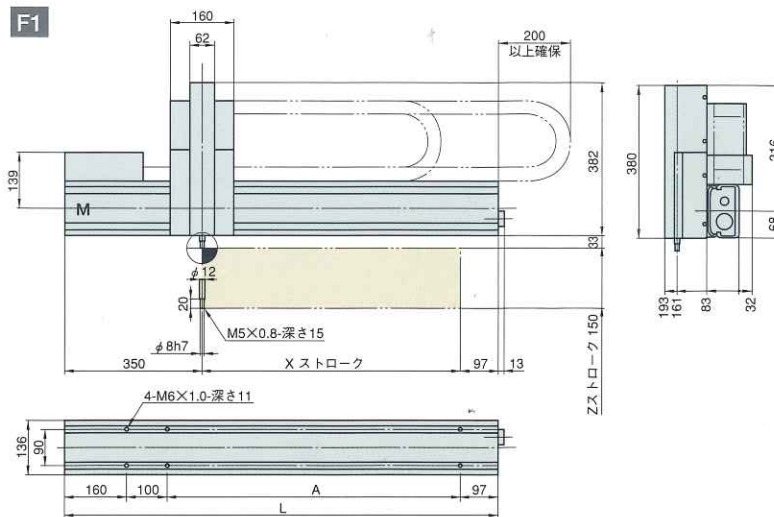
※ () ストロークは注文生産です。

SXYA

XZタイプ/ZRSA仕様
(ZSA、ZFA、ZRFA仕様もあります。)



F1

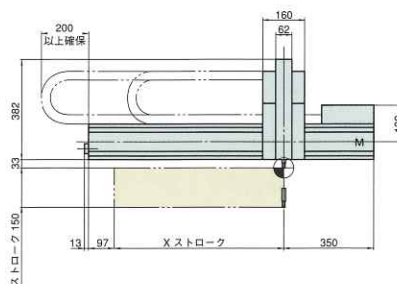


(ストローク、寸法単位: mm)

Xストローク	(150)	250	350	450	550	(650)
L寸法	597	697	797	897	997	1097
A寸法	240	340	440	540	640	740
Zストローク	150					

※ () ストロークは注文生産です。

F3



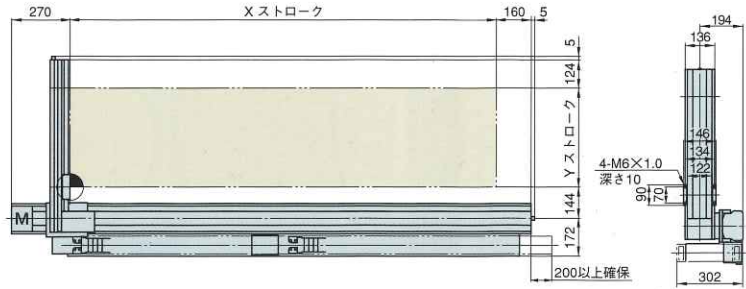
SXYLA

⊙ : 座標原点位置 M : X軸モータ位置

アームタイプ



A1

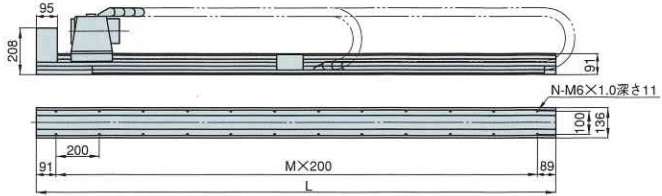


(ストローク、寸法単位: mm)

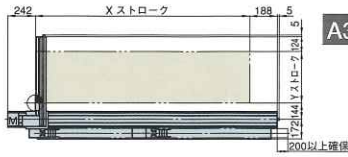
Xストローク	(150)	(350)	(550)	750	950	1150	1350	1550	1750	1950
L寸法	580	780	980	1180	1380	1580	1780	1980	2180	2380
A寸法	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
N箇所	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
Yストローク	(150)	250	350	450	(550)	-	-	-	-	-

※ () ストロークは、注文生産です。

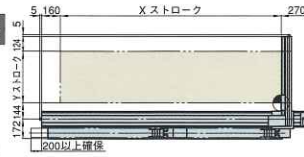
※ X軸原点位置反モータ側の場合のストロークは、350~550mmとなります。



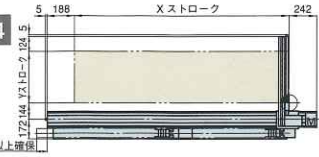
A2



A3



A4

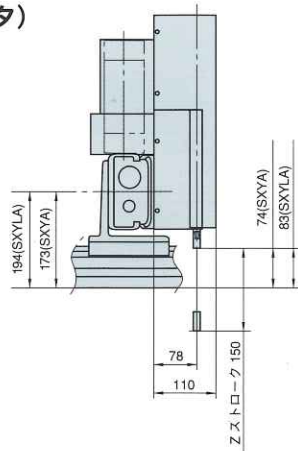


ZRSA / ZSA 高速型

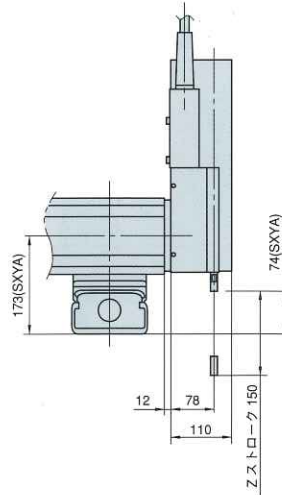
(ZR軸/Z軸ACサーボモータ)



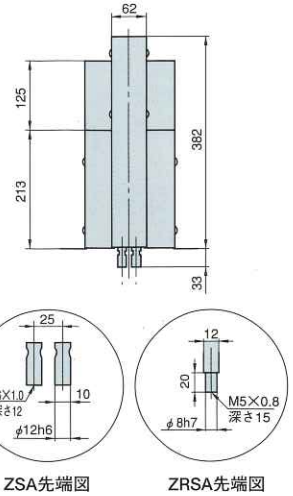
Zストローク：150mm



アームタイプZRSA/ZSA取り付図



ムービングアームタイプZRSA/ZSA取り付図



ZSA先端図

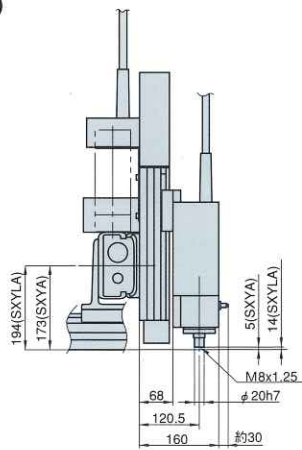
ZRSA先端図

ZRFA / ZFA 高剛性型

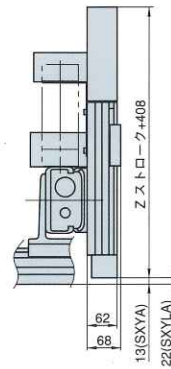
(ZR軸/Z軸ACサーボモータ)



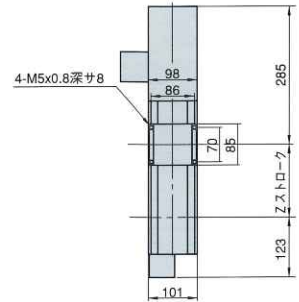
Zストローク：
150、250、350mm



アームタイプZRFA取り付図



アームタイプZFA取り付図

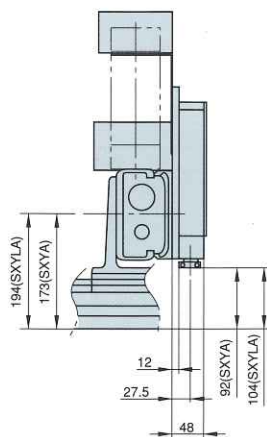


ZAS

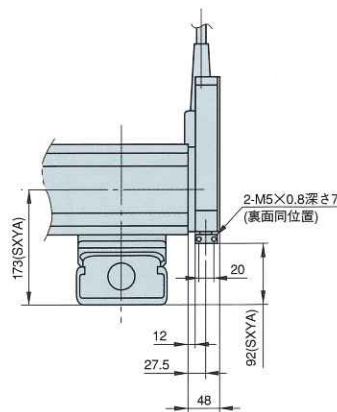
(Z軸エアシリンダ)



Zストローク：
50、100、150mm



アームタイプZAS取り付図



ムービングアームタイプZAS取り付図

