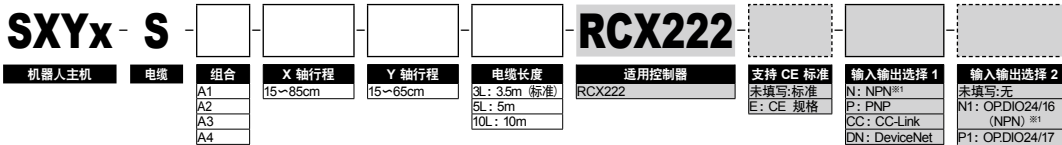


# SXYx 2轴

● 手臂式 ● 自立电缆

## 订购型号



※1. CE 规格时,不能选择 NPN 和 Ethernet。  
 ※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。  
 ※3. 输入输出选择 1 的情况下,只有选择 CC 或 DN 或 PB 时,输入输出选择 2 可选择 EN。



## 基本规格

	X 轴	Y 轴
轴组成 <sup>※1</sup>	F14H	F14
马达输出 AC (W)	200	100
反复定位精度 <sup>※2</sup> (mm)	±0.01	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20
最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	1200	1200
动作范围 (mm)	150~850	150~650
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10	

※1. 框架加工 (安装孔、攻丝孔) 与单轴机器人不同,请务必加以注意。  
 ※2. 单方向的反复定位精度。  
 ※3. X 轴行程超过 750mm 时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时,应参考图纸下侧表格所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

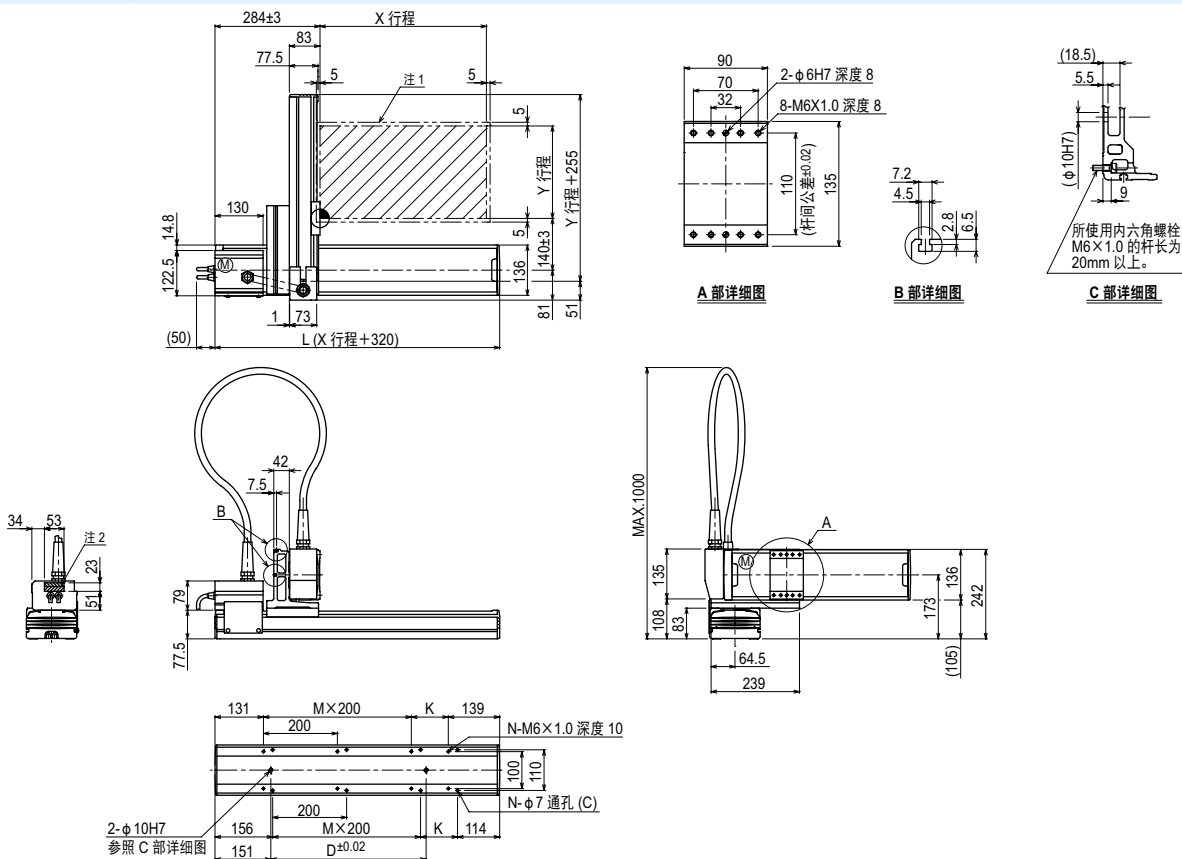
## 最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	XY2 轴
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

## 适用控制器

控制器	运行方法
RCX222	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

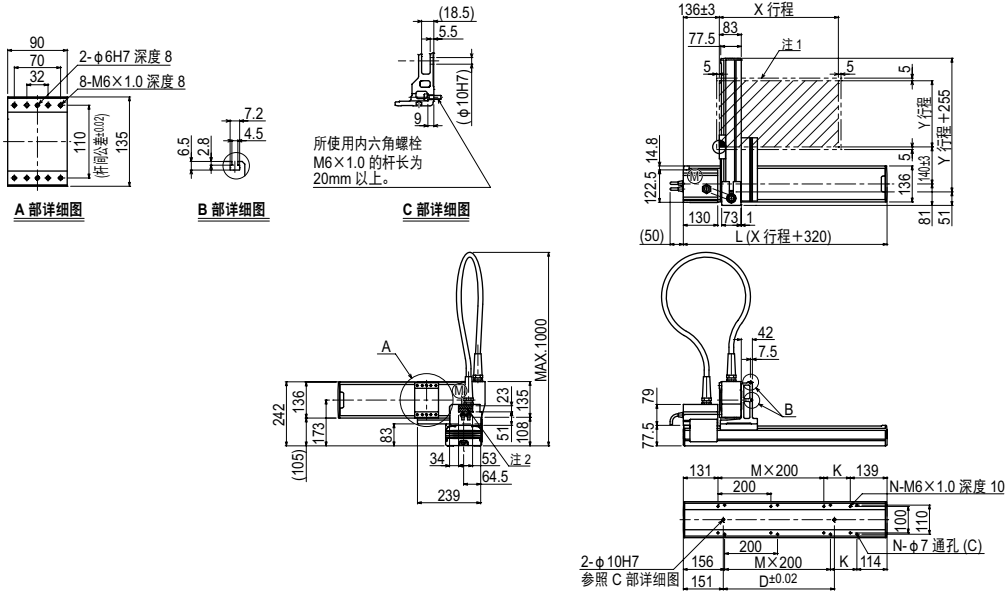
## SXYx 2轴 A1



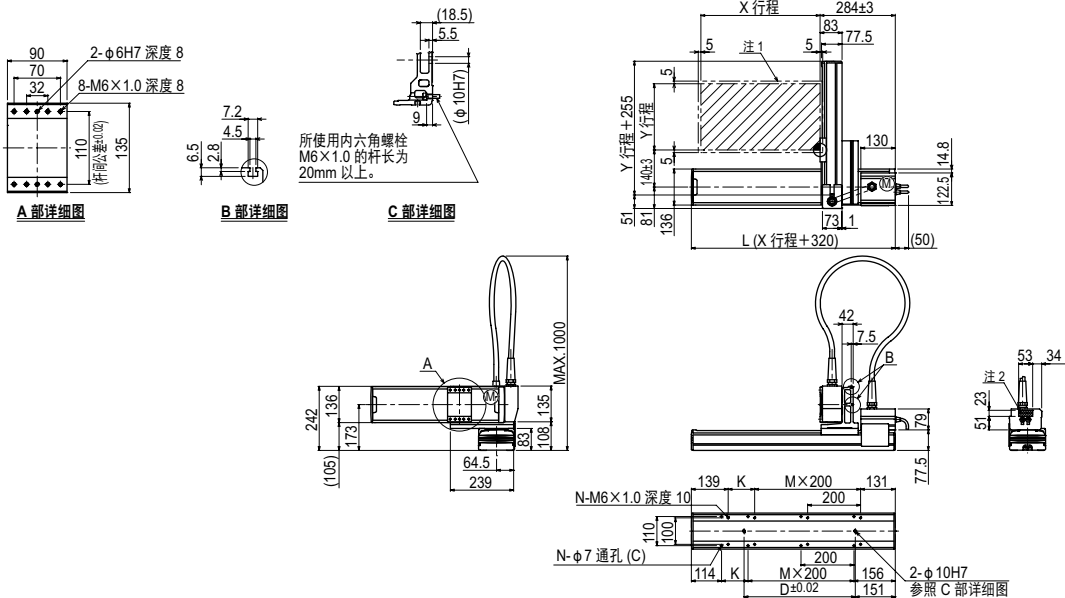
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器停止的位置。  
 注2. 斜线部分为用户用的电缆取出口。

注3. X 轴行程超过 750mm 时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时,应参考左侧表格所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

SXYx 2轴 A2



SXYx 2轴 A3



SXYx 2轴 A4

