

SXYx

2轴/IO

● 手臂式 ● 导线槽

订购型号

SXYx - C [] [] [] **IO** [] **RCX222** [] [] []

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	ZR轴	电缆长度	适用控制器	支持CE标准	输入输出选择1	输入输出选择2
A1		A1	15~105cm	15~65cm		3L: 3.5m (标准)	RCX222	未填写: 标准	N: NPN ^{※1}	未填写: 无
A2		A2				5L: 5m		E: CE规格	P: PNP	N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1}
A3		A3				10L: 10m			CC: CC-Link	P1: OPDIO24/17 (PNP)
A4		A4							DN: DeviceNet	EN: Ethernet ^{※1, ※3}
									PB: Profibus	YC: YC-Link ^{※2}
									EN: Ethernet ^{※1, ※3}	
									YC: YC-Link ^{※2}	

※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 ^{※1}	F14H	F14
马达输出 AC (W)	200	100
反复定位精度 ^{※2} (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 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200
动作范围 (mm)	150~1050	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。

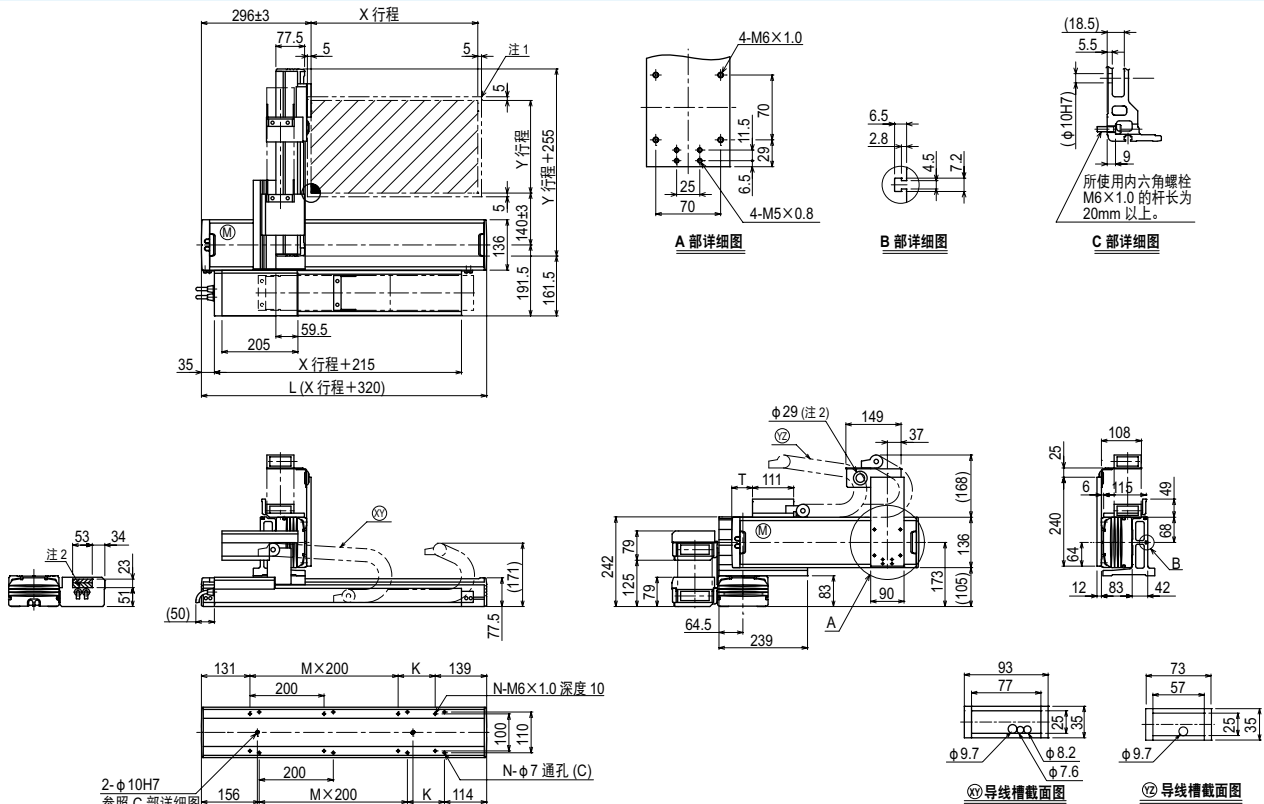
最大搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	19
250	16
350	14
450	12
550	10
650	8

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/IO A1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Y行程	150	250	350	450	550	650					
T	55	110	165	220	275	330					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200					960	780	600	540	
	速度设定	—					80%	65%	50%	45%	

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。