SXYx 3 轴/ZF

手臂式　自立电缆　Z 轴基座固定：滑台移动式 (100W)

订购型号

SXYx	- S	- □	- □	- □	- ZF	- □	- □	- RCX240S	- □	- □	- □	- BB
机器人主机	电缆	组合	X 轴行程	Y 轴行程	ZR 轴	Z 轴行程	电缆长度	适用控制器	支持 CE 标准	扩展 I/O※1	网络选项	电池
		A1 A2 A3 A4	15～85cm	15～65cm		15～35cm	3L：3.5m(标准) 5L：5m 10L：10m		未填写：标准 E：CE 规格	N、P：标准 I/O 16/8 N1、P1：40/24 点 N2、P2：64/40 点 N3、P3：88/56 点 N4、P4：112/72 点	未填写：无 CC：CC-Link DN：DeviceNet PB：Profibus EN：Ethernet YC：YC-Link※2	BB：4 个

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N～N4，选择 PNP 时为 P～P4。
※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

基本规格

	X 轴	Y 轴	Z 轴
轴组成※1	F14H	F14	F10-BK
马达输出 AC (W)	200	100	100
反复定位精度※2 (mm)	±0.01	±0.01	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	10
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	600
动作范围 (mm)	150～850	150～650	150～350
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。

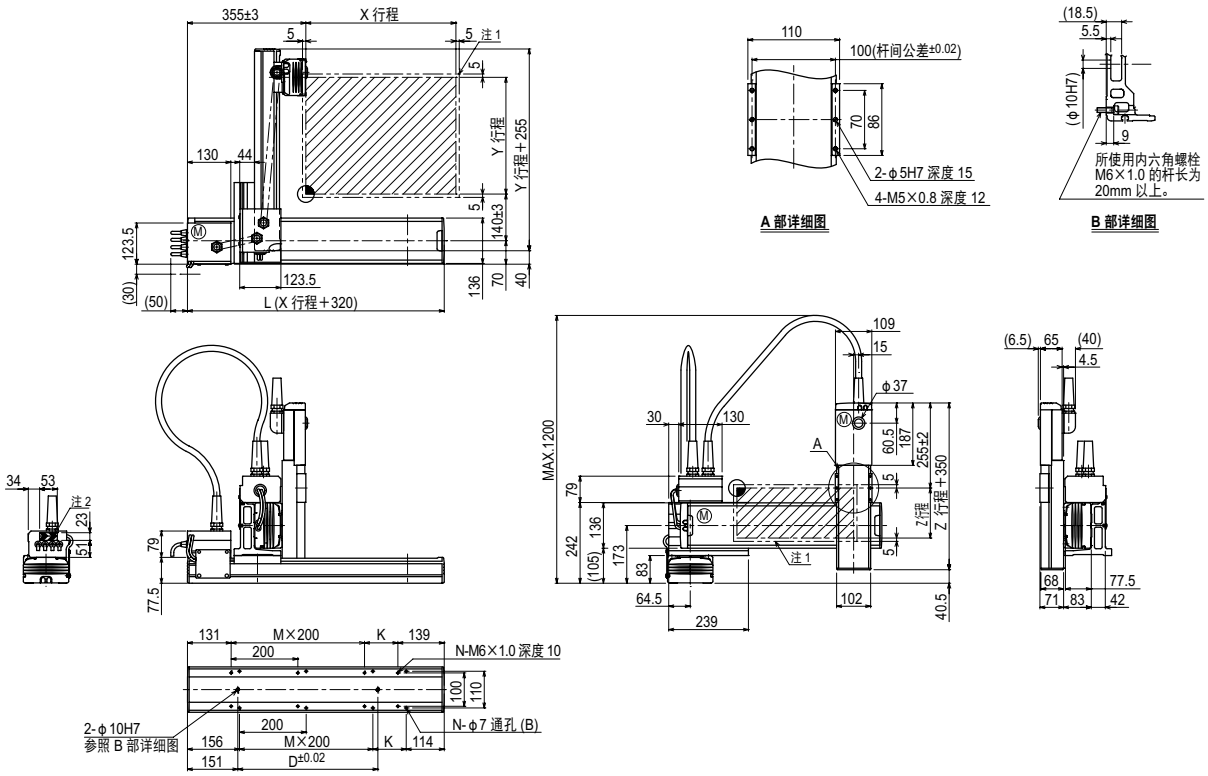
最大搬运重量 (kg)

	Z 行程 (mm)		
Y 行程 (mm)	150	250	350
150	10	10	10
250	10	10	9
350	9	8	7
450	7	6	5
550	5	4	3
650	3	2	1

适用控制器

控制器	运行方法
RCX240S	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

SXYx 3 轴/ZF A1



X 行程	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12

Y 行程	150	250	350	450	550	650
Z 行程	150	250	350			

各行程最高速度注3 (mm/sec)				
	X 轴	1200	960	780
	速度设定	—	80%	65%

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。