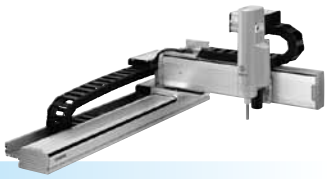
SXYx 3 轴/ZS

手臂式 | 导线槽 | Z 轴上下式



订购型号

SXYx - C -		-		-		- 15 -		- 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	15～105cm	15～65cm	ZS12 ZS6		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 ZS12	Z 轴 ZS6
轴组成※1	F14H	F14	–	
马达输出 AC (W)	200	100	60	
反复定位精度※2 (mm)	±0.01	±0.01	±0.02	
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C10 级)	
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	12	6
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	1000	500
动作范围 (mm)	150～1050	150～650	150	
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。

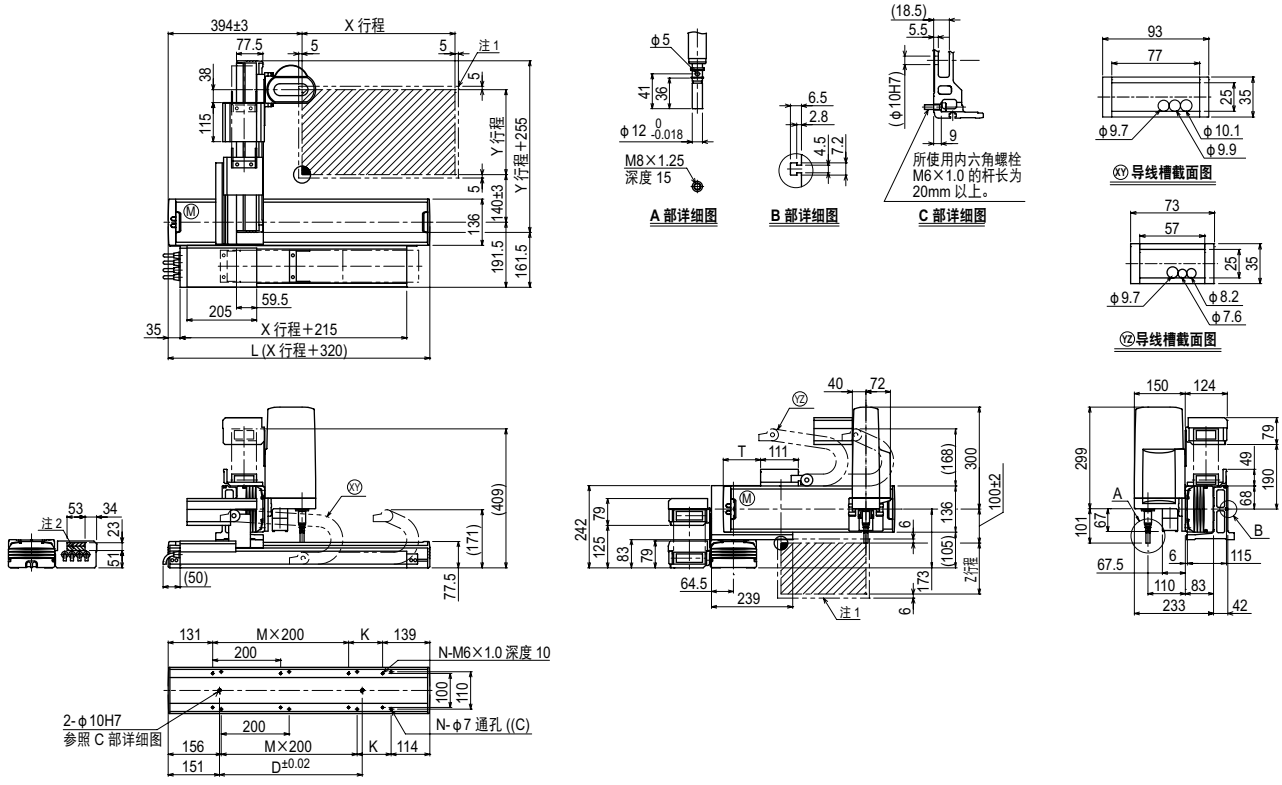
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	ZS12	ZS6
150～650	3	5

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/ZS 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	215	270	325

Z 行程	150

各行程最高速度注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。