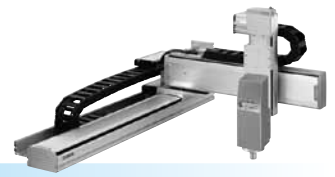


SXYx

4 轴/ZRF

● 手臂式 ● 导线槽 ● Z轴基座固定: 滑台移动式 (100W) + R 轴



订购型号

SXYx - C [] [] [] **ZRF** [] [] **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

组合: A1, A2, A3, A4
X轴行程: 15~105cm
Y轴行程: 15~65cm
ZR轴
Z轴行程: 15~35cm
电缆长度: 3L: 3.5m (标准), 5L: 5m, 10L: 10m
适用控制器: RCX240S
支持CE标准: 未填写: 标准, E: CE 规格
扩展 I/O^{※1}: 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
网络选项: 未填写: 无, CC: CC-Link, DN: DeviceNet, PB: Profibus, EN: Ethernet, YC: YC-Link^{※2}
电池: 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	R 轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK	R5
马达输出 AC (W)	200	100	100	50
反复定位精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	谐波齿轮
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	10	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	600	360
动作范围 (XYZ: mm) (R: °)	150~1050	150~650	150~350	360
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。

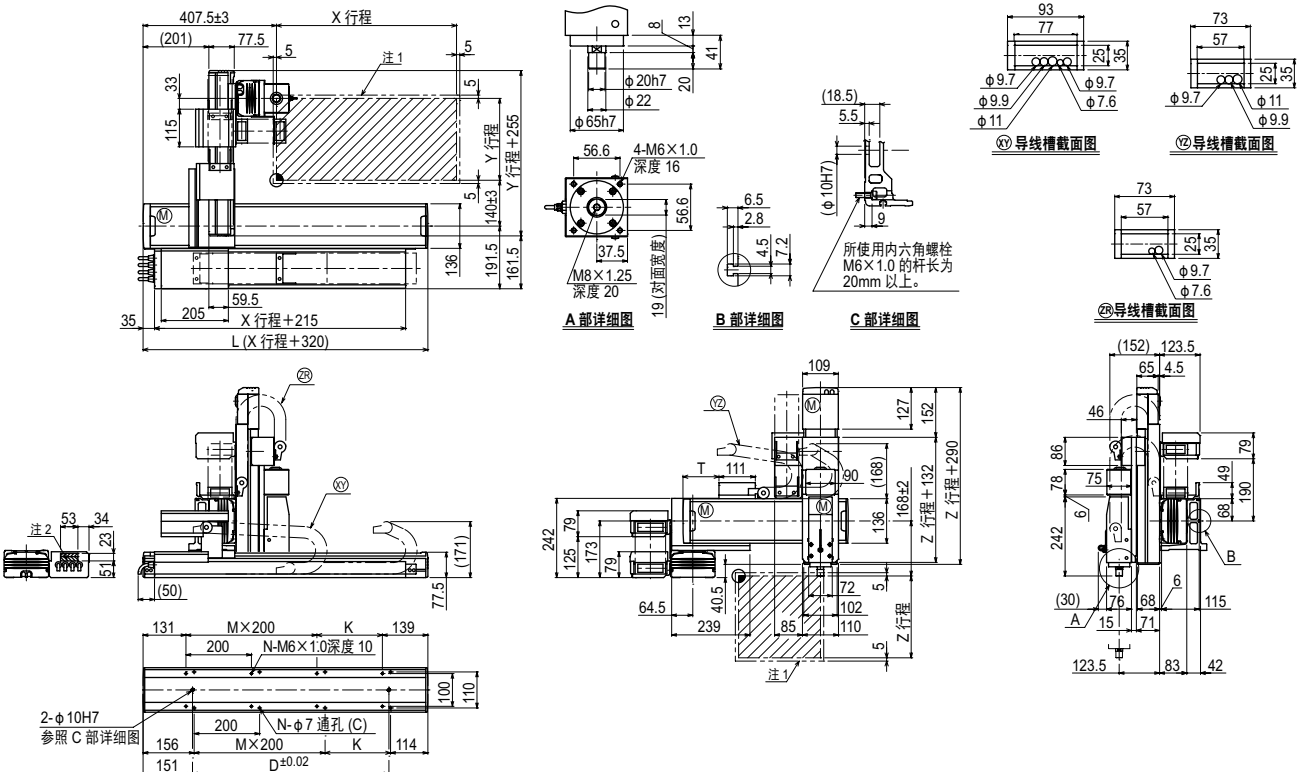
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)		
	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	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 4 轴/ZRF (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					
Z 行程	150	250	350								
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。