SXYx 4 轴/ZRF

手臂式 | 自立电缆 | Z 轴基座固定：滑台移动式 (100W) ＋ R 轴

订购型号

SXYx	-	S	-				-	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
				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	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：°)	150～850	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。

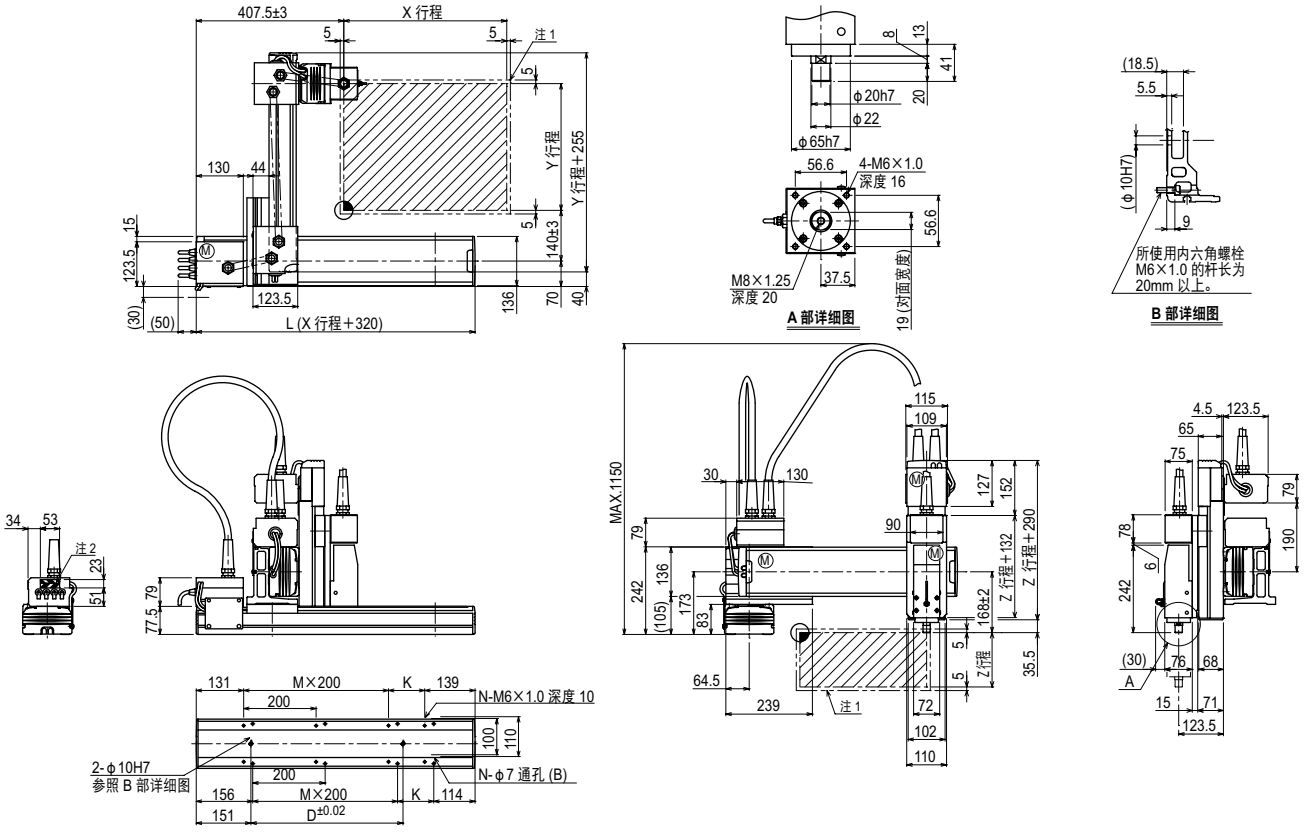
最大搬运重量 (kg)

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
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，应参考下表所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。