

SXYx

4轴/ZRFL20

- 手臂式
- 导线槽
- Z轴基座固定: 滑台移动式 (200W) + R轴



订购型号

SXYx - C [] [] [] **ZRFL20** [] [] **RCX240S** [] **R** [] [] **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	再生装置	扩展 I/O ^{※1}	网络选项	电池
A1			15~105cm	15~55cm		15~35cm	3L: 3.5m(标准) 5L: 5m 10L: 10m		未填写: 标准 E: CE 规格	R: RGU-2	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	相当于 F10 导轨加强型	R5
马达输出 AC (W)	200	100	200	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	20	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec)(R: °/sec)	1200	1200	1200	360
动作范围 (XYZ: mm)(R: °)	150~1050	150~550	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。

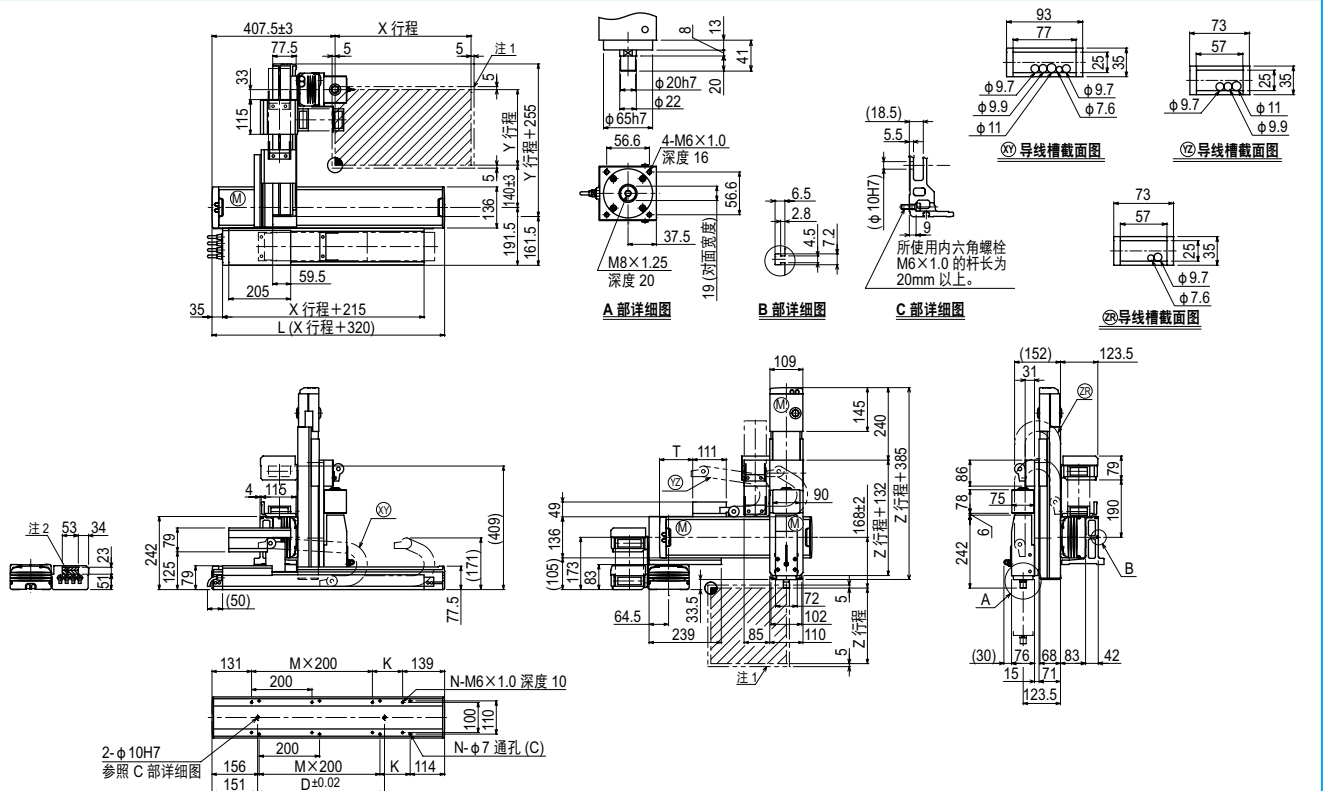
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)		
	150	250	350
150	4	4	4
250	4	4	3
350	4	3	1
450	2	1	—
550	1	—	—

适用控制器

控制器	运行方法
RCX240S-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

SXYx 4轴/ZRFL20 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						
T	55	110	165	220	275						
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。