# SXYx 4 轴/ZRFH

手臂式 | 导线槽 | Z 轴滑台固定：基座移动式 (200W) ＋ R 轴

## 订购型号

SXYx - C - [ ] - [ ] - [ ] - ZRFH - [ ] - [ ] - 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 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| SXYx | C | A1<br>A2<br>A3<br>A4 | 15～105cm | 15～55cm | | 15～35cm | 3L：3.5m(标准)<br>5L：5m<br>10L：10m | RCX240S | 未填写：标准<br>E：CE 规格 | R | N,P：标准 I/O 16/8<br>N1,P1：40/24 点<br>N2,P2：64/40 点<br>N3,P3：88/56 点<br>N4,P4：112/72 点 | 未填写：无<br>CC：CC-Link<br>DN：DeviceNet<br>PB：Profibus<br>EN：Ethernet<br>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<br>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 | 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 | 150～550 | 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。

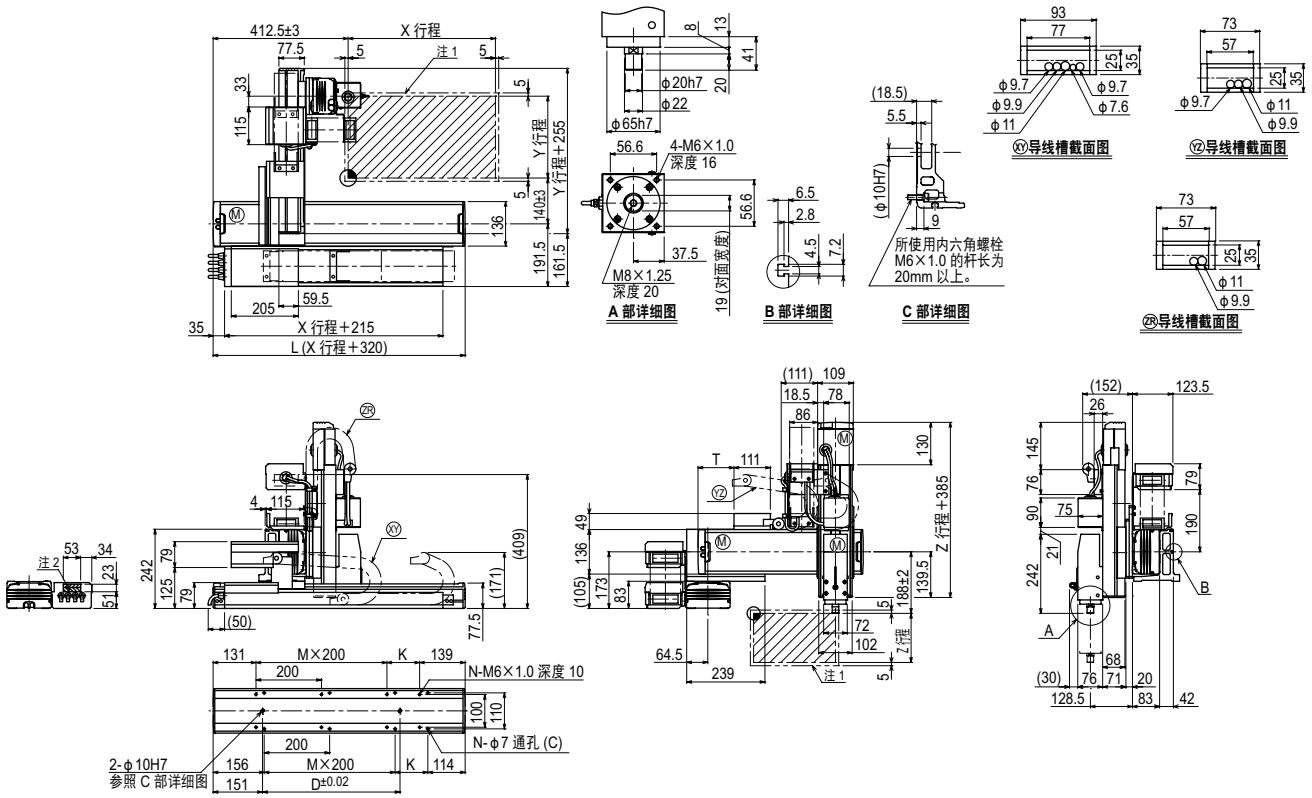
## 最大搬运重量 (kg)

| Y 行程 (mm) \ Z 行程 (mm) | 150 | 250 | 350 |
|---|---|---|---|
| 150 | 9 | 8 | 7 |
| 250 | 6 | 5 | 4 |
| 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/ZRFH 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。