

● 手臂式 ● 导线槽

● 轴上下式 ZR轴一体型

■订购型号

SXYBx - C

组合

X 轴行程 15∽305cm 15∽55cm

Y 轴行程

ZR 轴

15 Z 轴行程

电缆长度 3L: 3.5m (标准) 5L: 5m 10L: 10m

RCX240S

支持 CE 标准 未填写: 标准 E: CE 规格

再生装置 R: RGU-2

■最大搬运重量

扩展 1/0**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

BB

%1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N \sim N4 ,选择 PNP 时为 P \sim P4。 %2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

■基本规格						
	X轴	Y轴	Z 轴: ZRS12	Z 轴: ZRS6	R轴	
轴组成**1	B14H	B14	-		ı	
马达输出 AC (W)	200	100	60		100	
反复定位精度 ^{**2} (XYZ:mm)(R:°)	±0.04	±0.04	±0.02		±0.005	
驱动方式	同步带	同步带	滚珠螺杆 (C10 级)		谐波齿轮	
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	相当于导距 25	相当于导距 25	12	6	(1/50)	
最高速度 (XYZ:mm/sec) (R:°/sec)	1875	1875	1000	500	1020	
动作范围 (XYZ:mm) (R:°)	150~3050	150∽550	150		360	
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10					

(kg) Y 行程 (mm) ZRS12 ZRS6 150 3 250 3 5 350 3 5 450 3 3 550

※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。

■ 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•命令		

