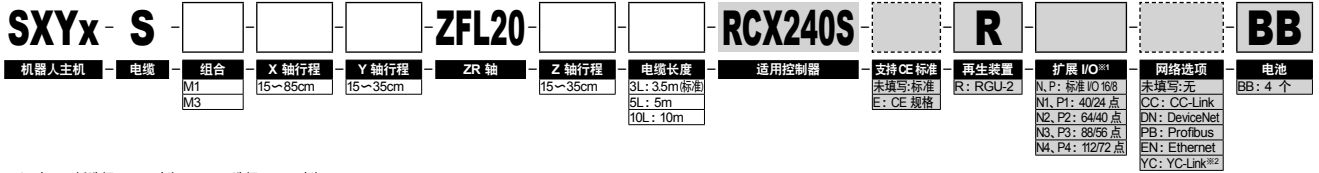


SXYx 3轴/ZFL20

● 移动手臂式 ● 自立电缆 ● Z轴底座固定:滑台移动式(200W)

订购型号



※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
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	相当于 F10-BK 导轨加强型
马达输出 AC (W)	200	100	200
反复定位精度 ^{※2} (mm)	±0.01	±0.01	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	20
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	1200
动作范围 (mm)	150~850	150~350	150~350
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 行程与 Y 行程合计不超过 1000mm。
※4. 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。

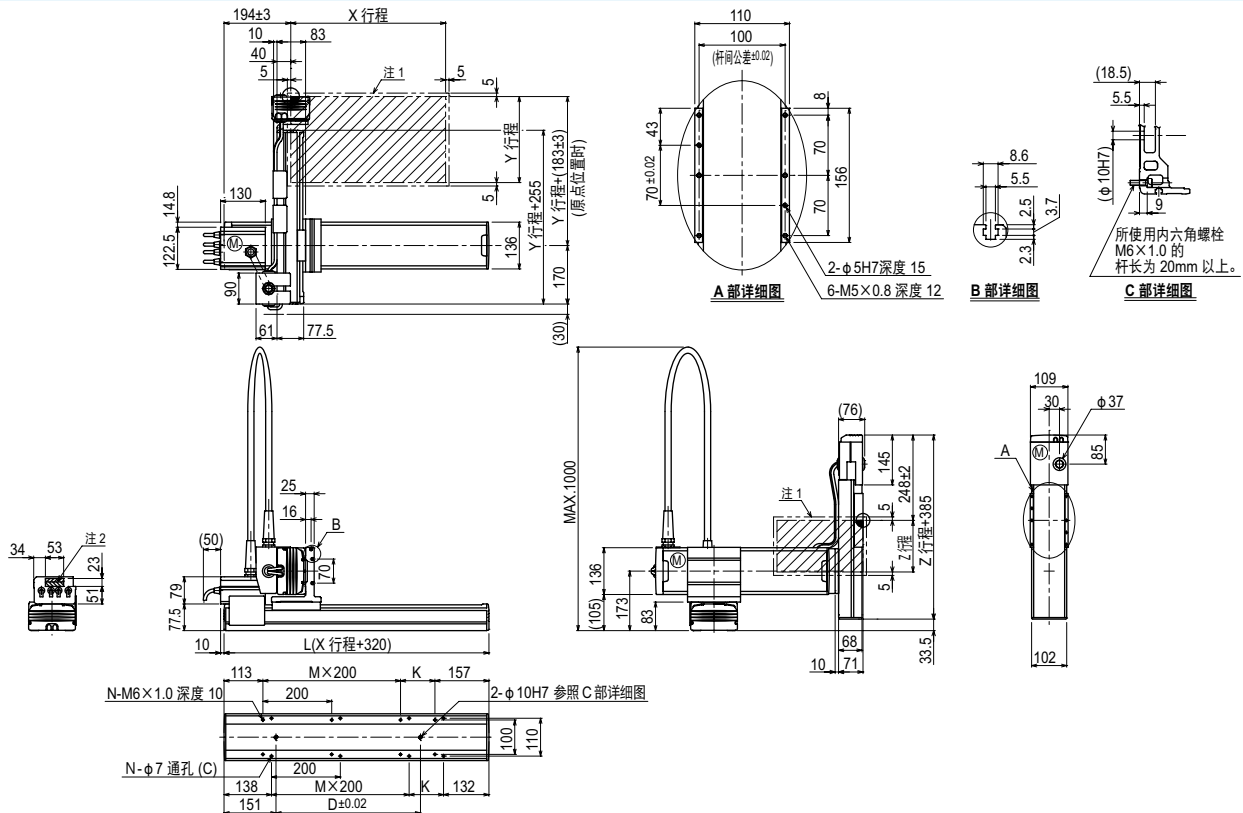
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)		
	150	250	350
150	8	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

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 3轴/ZFL20 M1



X 行程 ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
A	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 ^{※3}	150	250	350					
Z 行程	150	250	350					
各行程最高速度 ^{※4} (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 行程与 Y 行程合计不超过 1000mm。

注4. 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。

APPLICATION 应用机型
TRANSEVO 小型单轴机器人
FLIP-X 单轴机器人
PHASER 线性单轴机器人
XY-X 直角机器人
YK-XG 水平多关节机器人
拾取型机器人
CLEAN 洁净型机器人
CONTROLLER 控制器
INFORMATION 各种信息
手臂式
支持龙门式
移动手臂式
拍架式
XZ 式