

# SXYx 3轴/ZFH

- 移动手臂式
- 自立电缆
- Z轴滑台固定: 基座移动式 (200W)

## 订购型号

**SXYx - S** [ ] [ ] [ ] **ZFH** [ ] [ ] **RCX240S** [ ] **R** [ ] [ ] **BB**

机器人主机 | 电缆 | 组合 (M1, M3) | X轴行程 (15~85cm) | Y轴行程 (15~35cm) | ZR轴 | Z轴行程 (15~35cm) | 电缆长度 (3L: 3.5m(标准), 5L: 5m, 10L: 10m) | 适用控制器 | 支持CE标准 (未填写: 标准, E: CE规格) | 再生装置 (R: RGU-2) | 扩展I/O<sup>※1</sup> (N, P: 标准I/O 16/8点, 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<sup>※2</sup>) | 电池 (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
轴组成 <sup>※1</sup>	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 <sup>※2</sup> (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	10
最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec) (°/sec)	1200	1200	600
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。

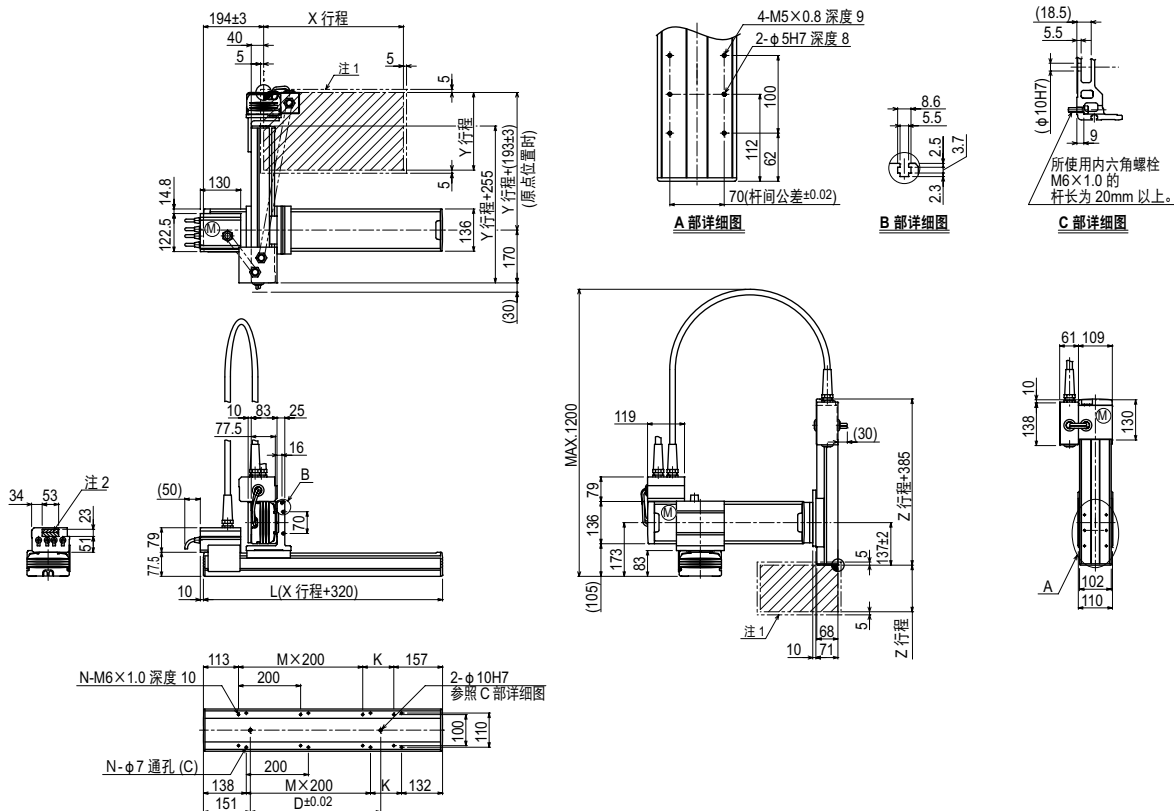
## 最大搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	150	250	350
150	9	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/ZFH (M1)



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。