

# SXYx 3轴/ZS

- 移动手臂式
- 自立电缆
- Z轴上下式

## 订购型号

<b>SXYx - S</b>					<b>15</b>		<b>RCX240S</b>				<b>BB</b>	
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	Z轴	Z轴行程	电缆长度	适用控制器	支持CE标准	扩展I/O <sup>※1</sup>	网络选项	电池
M1	M3	M1	15~85cm	15~35cm	ZS12		3L: 3.5m (标准) 5L: 5m 10L: 10m		未填写: 标准 E: CE 规格	N, P: 标准 I/O 16/8 未填写: 无 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 <sup>※2</sup>	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: ZS12	Z轴: ZS6
轴组成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	-	-
马达输出 AC (W)	200	100	60	60
反复定位精度 <sup>※2</sup> (mm)	±0.01	±0.01	±0.02	±0.02
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C10 级)	滚珠螺杆 (C10 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	12	6
最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	1200	1200	1000	500
动作范围 (mm)	150~850	150~350	150	150
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。

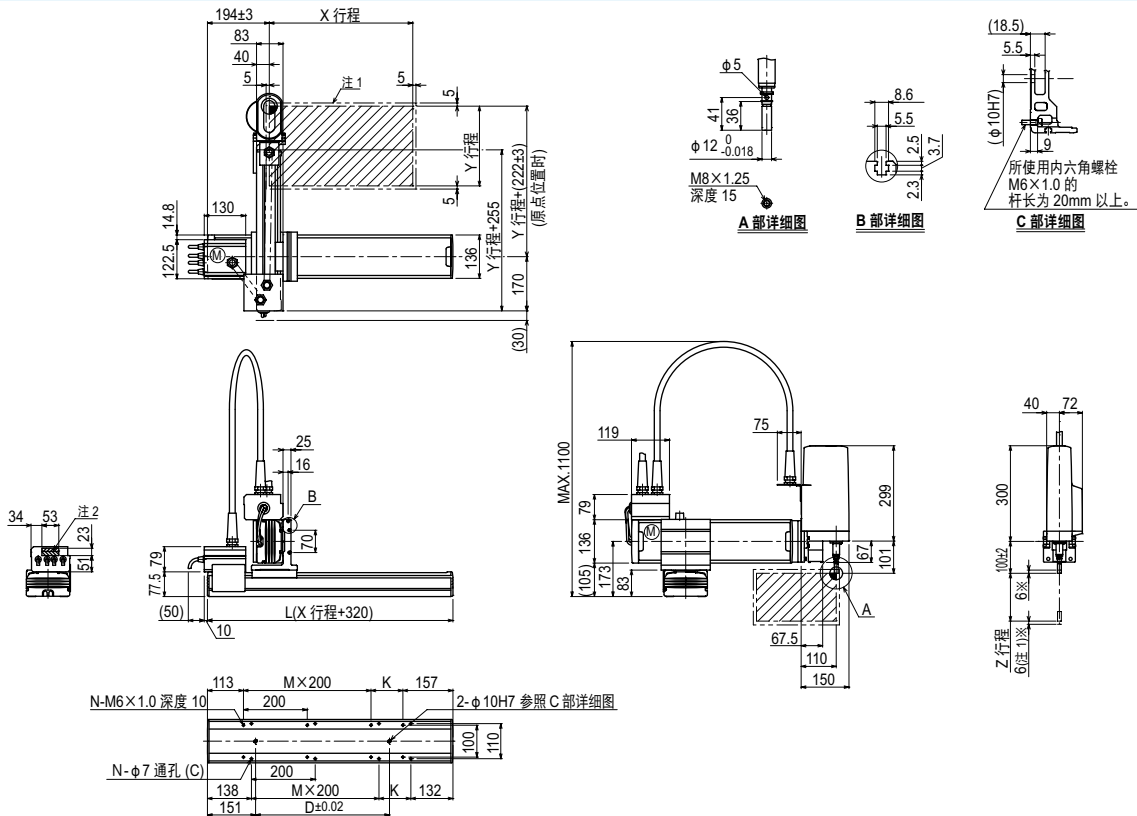
## 最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	ZS12	ZS6
150~350	3	5

## 适用控制器

控制器	运行方法
RCX240S	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

## SXYx 3轴/ZS (M1)



X 行程 <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	
K	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 <sup>※3</sup>	150	250	350						
Z 行程	150								
各行程最高速度 <sup>※4</sup> (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  
 TRANSERO 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  
 YP-X 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  
 支撑龙门式  
 移动手臂式  
 拾架式  
 XZ 式