

# SXYx

3轴/ZS

- 手臂式
- 导线槽
- Z轴上下式



## 订购型号

**SXYx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **15** [ ] **RCX240S** [ ] [ ] [ ] **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 | 通用控制器 | 支持CE标准 | 扩展I/O<sup>※1</sup> | 网络选项 | 电池

组合: A1, A2, A3, A4  
X轴行程: 15~105cm  
Y轴行程: 15~65cm  
ZR轴: ZS12, ZS6  
Z轴行程: 15  
电缆长度: 3L: 3.5m(标准), 5L: 5m, 10L: 10m  
通用控制器: RCX240S  
支持CE标准: 未填写: 标准, E: CE 规格  
扩展I/O<sup>※1</sup>: N.P.: 标准 I/O 16/8, NI, 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 ZS12	Z 轴 ZS6
轴组成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	-	
马达输出 AC (W)	200	100	60	
反复定位精度 <sup>※2</sup> (mm)	±0.01	±0.01	±0.02	
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 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)	150~1050	150~650	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 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。

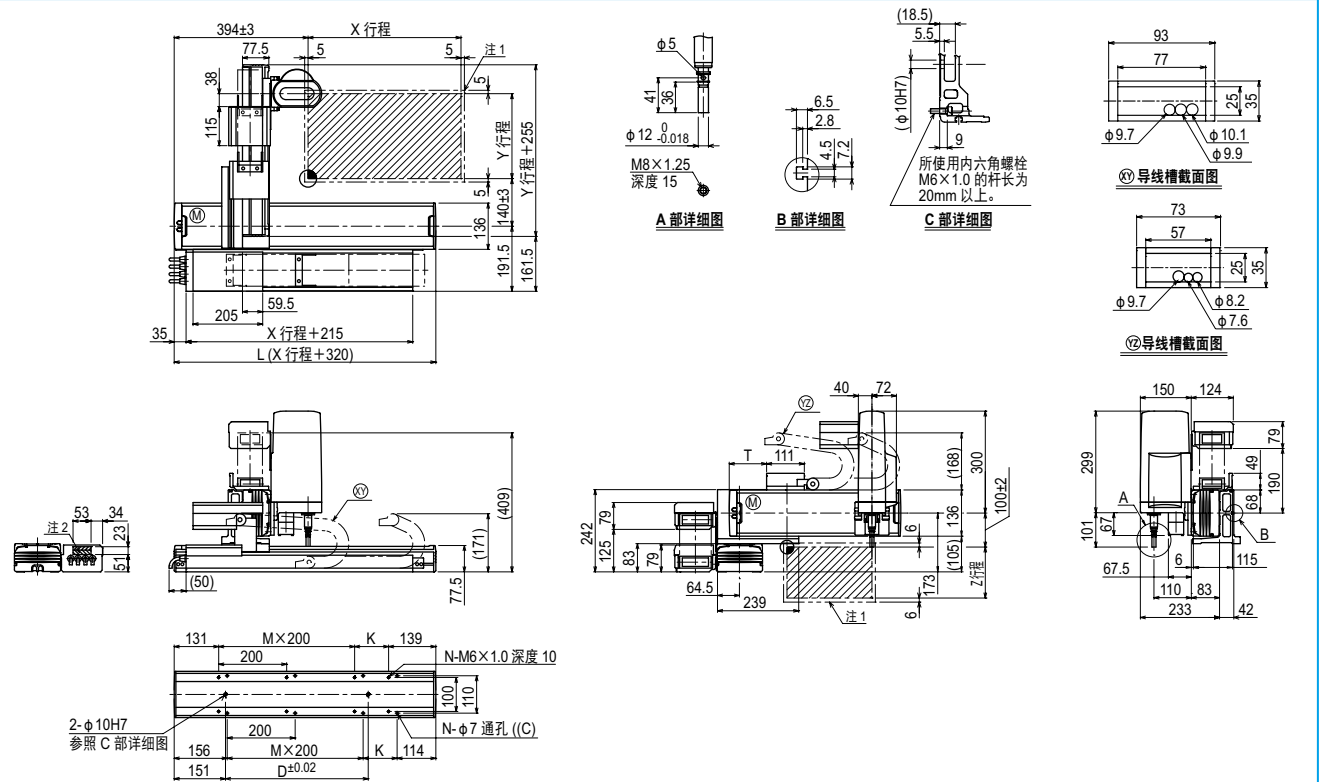
## 最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	ZS12	ZS6
150~650	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 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	650					
T	55	110	165	215	270	325					
Z 行程	150										
各行程最高速度 <sup>※3</sup> (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。