

SXYx 4轴/ZRF

● 手臂式 ● 自立电缆 ● Z轴基座固定:滑台移动式 (100W) + R轴

订购型号

SXYx - S				ZRF			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	适用控制器	支持CE标准	扩展 I/O ^{※1}	网络选项	电池
A1		A1	15~85cm	15~65cm		15~35cm		未填写:标准	N.P: 标准 I/O 16/8	未填写:无	BB: 4个
A2		A2						E: CE 规格	N1.P1: 40/24点	CC: CC-Link	
A3		A3							N2.P2: 64/40点	DN: DeviceNet	
A4		A4							N3.P3: 88/56点	PB: Profibus	
									N4.P4: 112/72点	EN: Ethernet	
										YC: YC-Link ^{※2}	

※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	R轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK	R5
马达输出 AC (W)	200	100	100	50
反复定位精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
驱动方式	滚珠螺杆 (C7级)	滚珠螺杆 (C7级)	滚珠螺杆 (C7级)	谐波齿轮
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	10	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	600	360
动作范围 (XYZ: mm) (R: °)	150~850	150~650	150~350	360
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。

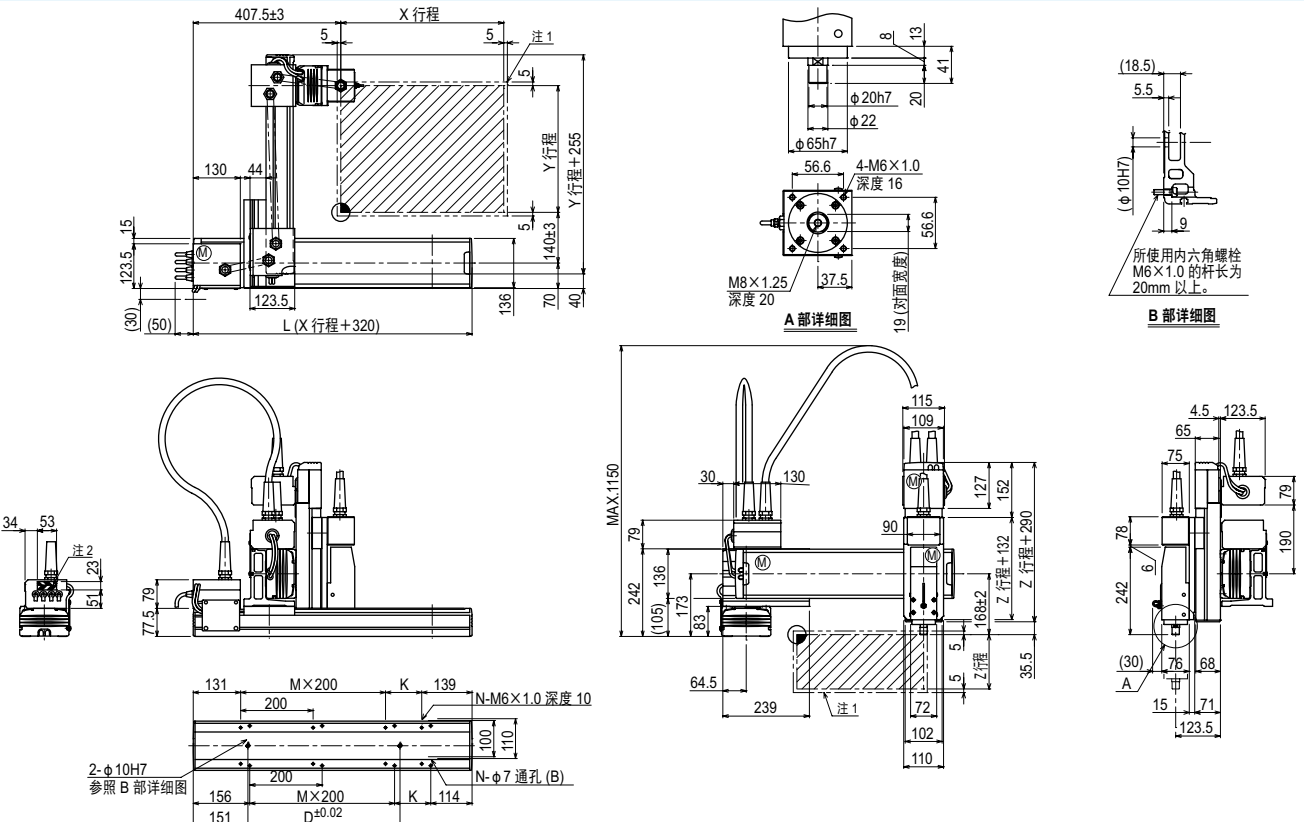
最大搬运重量 (kg)

Y轴行程 (mm)	Z轴行程 (mm)		
	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	1	—	—

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 4轴/ZRF (A1)



X轴行程	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轴行程		150	250	350	450	550	650		
Z轴行程		150	250	350					
各行程最高速度 ^{※3} (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, 应参考下表所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

应用机型
 小型单轴机器人
 单轴机器人
 线性单轴机器人
 垂直机器人
 水平多关节机器人
 拾取机器人
 清洁用机器人
 控制器
 各种信息
 手臂式
 支撑龙门式
 移动式手臂式
 拍架式
 XZ式