

- 手臂式
- 自立电缆
- 轴上下式 ZR轴一体型

订购型号

SXYx - S [] [] [] [] **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	适用控制器	支持CE标准	扩展 I/O^{※1}	网络选项	电池
A1		15~85cm	15~65cm	ZRS12	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 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 ^{※2}	BB: 4 个	
A2				ZRS6								
A3												
A4												

- ※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: ZRS12	Z 轴: ZRS6	R 轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	-	-	-
马达输出 AC (W)	200	100	60	100	
反复定位精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.02	±0.005	
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C10 级)	谐波齿轮	
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	12	6	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	1000	500	1020
动作范围 (XYZ: mm) (R: °)	150~850	150~650	150		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。

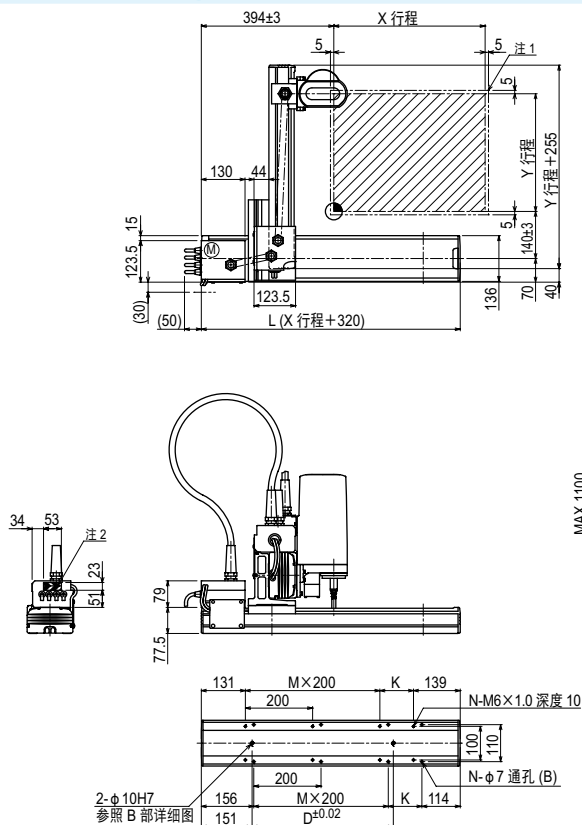
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

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/ZRS (A1)



X 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 行程	150	250	350	450	550	650			
Z 行程	150								
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
YD-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 支持龙门式 移动手臂式 拍架式 XZ 式