

SXYx

2轴

●臂式 ●自立电缆

订购型号

SXYx - S

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度
A1			15~85cm	15~65cm	3L: 3.5m
A2					5L: 5m
A3					10L: 10m
A4					

RCX320-2

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14
马达输出 AC	200 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所列的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

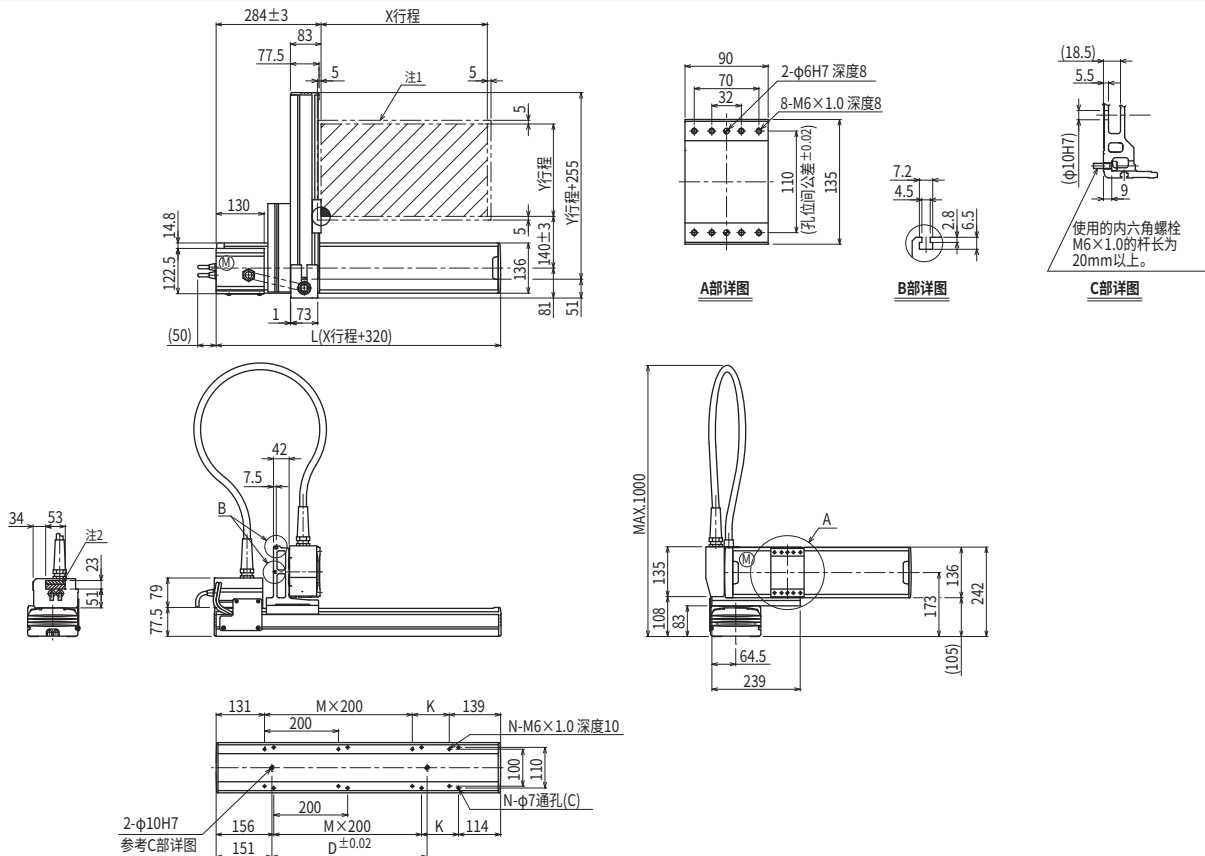
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴 (kg)
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴 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		
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限停的位置。
注2. 斜线部分位置表示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, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

