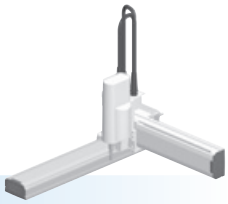
# SXYx 3轴/ZS

●臂式 ●自立电缆 ●Z轴上下型



## 订购型号

| SXYx - S - | □ | - | □ | - | □ | - | □ | - 15 - | □ | - RCX340-3 - | □ | - | □ | - | □ | - | □ | - | □ | - | □ |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 机器人主机 | 电缆 | 组合 | | X轴 | | Y轴 | | ZR轴 | Z轴 | 电缆长度 | 适用控制器/控制轴数 | 安全标准 | 选配件A (OP.A) | | 选配件B (OP.B) | | 选配件C (OP.C) | | 选配件D (OP.D) | | 选配件E (OP.E) | 绝对数据备份用电池 |
| | | A1<br>A2<br>A3<br>A4 | | 15～85cm | | 15～65cm | | ZS12<br>ZS6 | | 3L：3.5m<br>5L：5m<br>10L：10m | | | | | | | | | | | | |

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

## 基本规格

| | X轴 | Y轴 | Z轴：ZS12 | Z轴：ZS6 |
|---|---|---|---|---|
| 轴组成※1 | F14H | F14 | — | |
| 马达输出 AC | 200 W | 100 W | 60 W | |
| 重复定位精度※2 | ±0.01 mm | ±0.01 mm | ±0.02 mm | |
| 驱动方式 | 滚珠丝杆φ15 | 滚珠丝杆φ15 | 滚珠丝杆φ12 | |
| 滚珠丝杆导程※3（减速比） | 20 mm | 20 mm | 12 mm | 6 mm |
| 最高速度※4 | 1200 mm/sec | 1200 mm/sec | 1000 mm/sec | 500 mm/sec |
| 动作范围 | 150～850 mm | 150～650 mm | 150 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示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

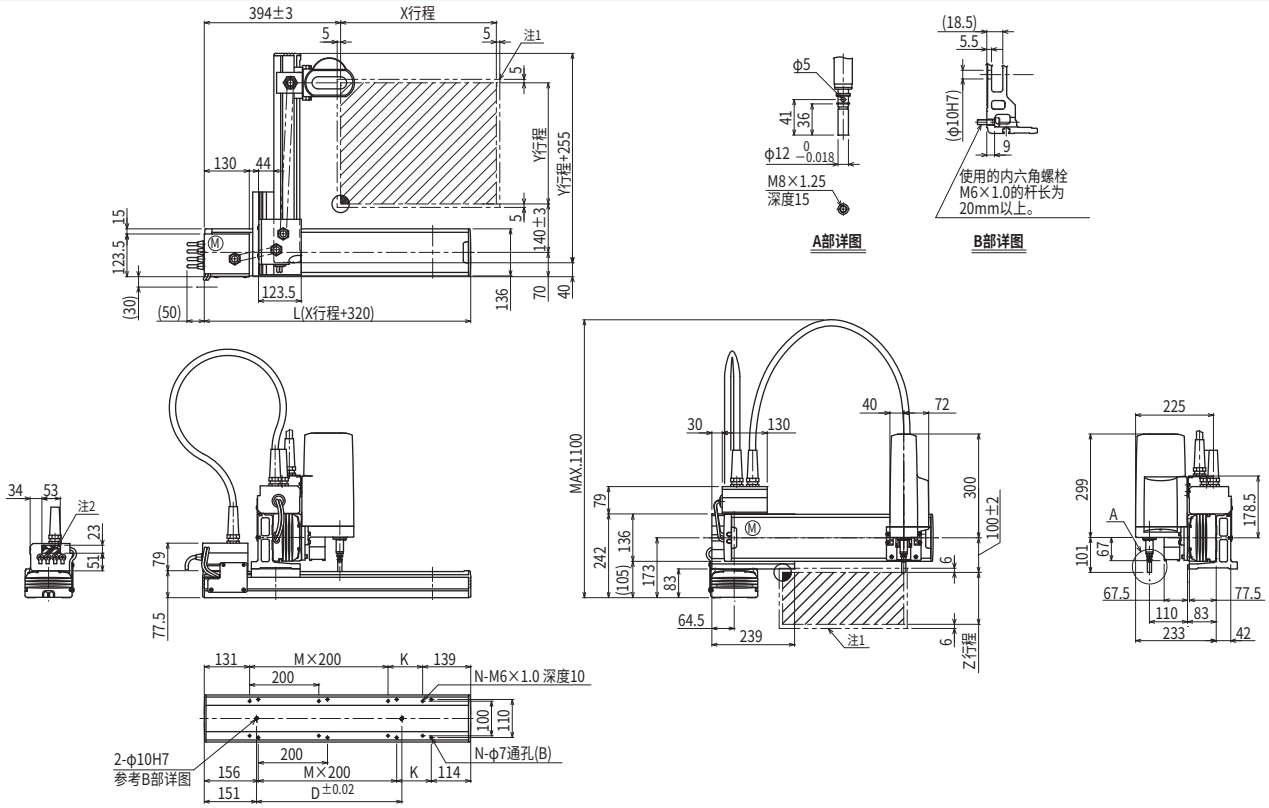
## 最大可搬运重量 (kg)

| Y行程(mm) | ZS12 | ZS6 |
|---|---|---|
| 150～650 | 3 | 5 |

## 适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|---|---|
| RCX340 | 程序/坐标点跟踪/远程命令/联机指令 |

### SXYx 3轴/ZS 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。

适用控制器 RCX340 ▶ 638