

SXYx

2轴

●移动臂式 ●自立电缆

订购型号

SXYx - S

机器人主机

电缆

组合
M1
M3

X轴行程¹
15~85cm

Y轴行程¹
15~35cm

电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX320-2

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)

视觉系统

绝对数据
备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

※1. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。

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	150~350 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。

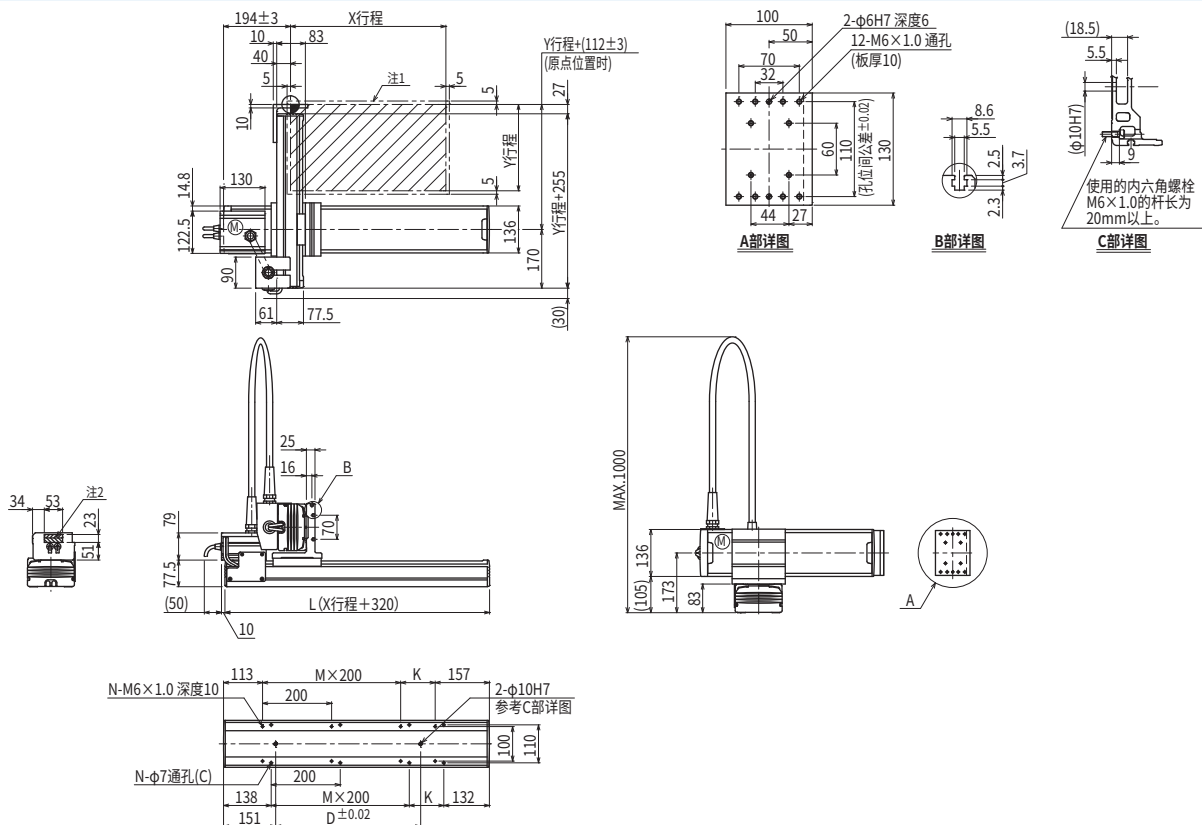
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴 (kg)
150	15
250	14
350	13

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴 M1



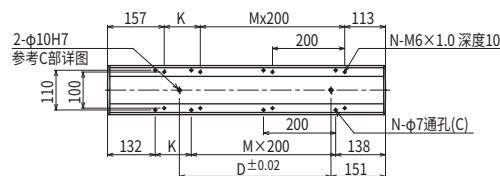
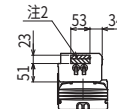
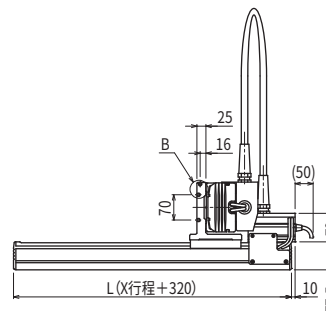
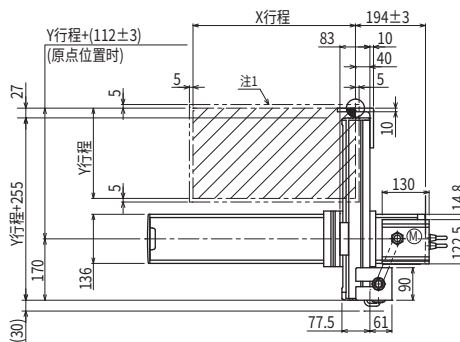
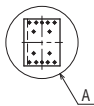
X行程 ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Y行程 ^{※3}	150	250	350					
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴		1200		960		780	
速度设定			—		80%		65%	

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行程和Y行程合计不应超过1000mm。

注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, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

M3



X行程^{注3}	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^{注3}	150	250	350					
各行程最高速度^{注4} (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行程和Y行程合计不应超过1000mm。

注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,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。