SXYx 2 轴/ZFL20

● XZ 式 ● 导线槽

订购型号

SXYx	- C	- □	- □	- ZFL20	- □	- □	- RCX222	- □	- R	- □	- □
机器人主机	**电缆**	**组合**	**X 轴行程**	**ZR 轴**	**Z 轴行程**	**电缆长度**	**适用控制器**	**支持 CE 标准**	**再生装置**※1	**输入输出选择 1**	**输入输出选择 2**
		F1 F3	15∽105cm		15∽35cm	3L：3.5m（标准） 5L：5m 10L：10m	RCX222	未填写：标准 E：CE 规格	R：RG2（RCX222） R：RGU-2（DRCX）	N：NPN※2 P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet PB：Profibus EN：Ethernet※2 YC：YC-Link※3	未填写：无 N1：OP.DIO24/16 (NPN) ※2 P1：OP.DIO24/17 (PNP) EN：Ethernet※2※4

※1. DRCX0510 为 RGU-2、RCX222 为 RG2。
※2. CE 规格时，不能选择 NPN 和 Ethernet。
※3. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。
※4. 输入输出选择 1 的情况下，只有选择 CC 或 DN 或 PB 时，输入输出选择 2 可选择 EN。

基本规格

	X 轴	Z 轴
轴组成※1	F14	相当于 F10-BK 导轨加强型
马达输出 AC (W)	100	200
反复定位精度※2**(mm)**	±0.01	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆（C7级）	滚珠螺杆（C7级）
滚珠螺杆导距（减速比）(mm)	20	20
最高速度※3**(mm/sec)**	1200	1200
动作范围(mm)	150∽1050	150∽350
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。

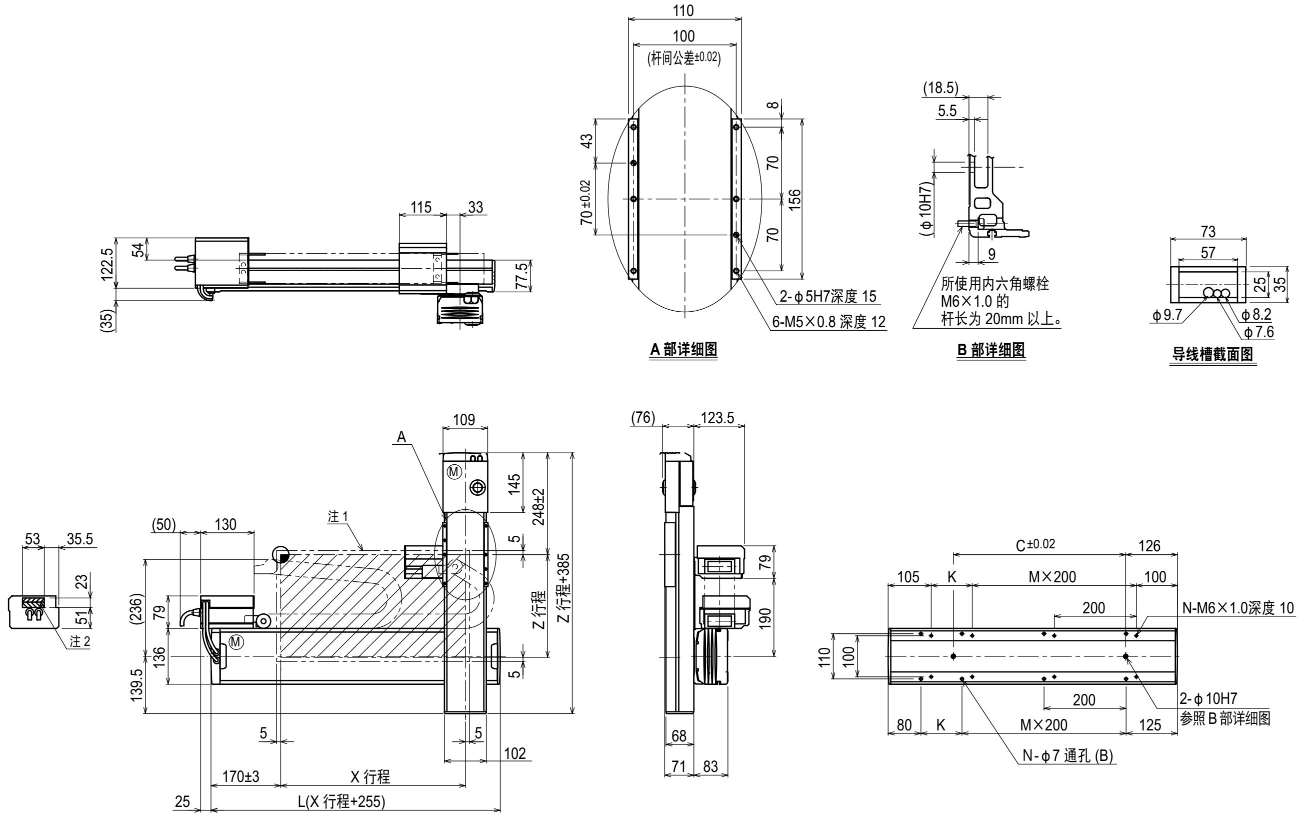
最大搬运重量 (kg)

	Z 行程(mm)
X 行程(mm)	**150∽350**
150∽1050	8

适用控制器

控制器	运行方法
RCX222-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

SXYx 2 轴/ZFL20 F1


110
100
(杆间公差±0.02)
43
70±0.02
8
70
156
70
2-φ5H7深度 15
6-M5×0.8 深度 12
A 部详细图
(18.5)
5.5
(φ10H7)
9
所使用内六角螺栓
M6×1.0 的
杆长为 20mm 以上。
B 部详细图
73
57
25
35
φ9.7
φ8.2
φ7.6
导线槽截面图
115
33
54
122.5
(35)
77.5
109
A
145
248±2
注 1
5
Z 行程
Z 行程+385
5
(76)
123.5
79
190
68
71
83
53
35.5
23
51
注 2
(50)
130
(236)
79
136
139.5
5
5
102
170±3
X 行程
25
L(X 行程+255)
C±0.02
126
105
K
M×200
100
200
N-M6×1.0深度 10
110
100
200
2-φ10H7
参照 B 部详细图
80
K
M×200
125
N-φ7 通孔 (B)

X 行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Z 行程	150	250	350

各行程最高速度注3 (mm/sec)		X 行程 150∽650	750	850	950	1050
	X 轴	1200	960	780	600	540
	速度设定	—	80%	65%	50%	45%

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。