

# SXYx

## 4轴/ZRFL20

- 手臂式
- 导线槽
- Z轴基座固定:滑台移动式(200W) + R轴



### 订购型号

**SXYx - C** [ ] [ ] [ ] **ZRFL20** [ ] [ ] **RCX240S** [ ] **R** [ ] [ ] **BB**

<b>机器人主机</b>	<b>电缆</b>	<b>组合</b>	<b>X轴行程</b>	<b>Y轴行程</b>	<b>ZR轴</b>	<b>Z轴行程</b>	<b>电缆长度</b>	<b>适用控制器</b>	<b>支持CE标准</b>	<b>再生装置</b>	<b>扩展 I/O<sup>※1</sup></b>	<b>网络选项</b>	<b>电池</b>
A1		15~105cm	15~55cm		15~35cm	3L: 3.5m(标准) 5L: 5m 10L: 10m			未填写: 标准 E: CE 规格	R: RGU-2	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 <sup>※2</sup>	BB: 4 个

※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	R 轴
<b>轴组成<sup>※1</sup></b>	F14H	F14	相当于 F10 导轨加强型	R5
<b>马达输出 AC (W)</b>	200	100	200	50
<b>反复定位精度<sup>※2</sup> (XYZ: mm)(R: °)</b>	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
<b>驱动方式</b>	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	谐波齿轮
<b>滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)</b>	20	20	20	(1/50)
<b>最高速度<sup>※3</sup> (XYZ: mm/sec)(R: °/sec)</b>	1200	1200	1200	360
<b>动作范围 (XYZ: mm)(R: °)</b>	150~1050	150~550	150~350	360
<b>机器人电缆长度 (m)</b>	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。

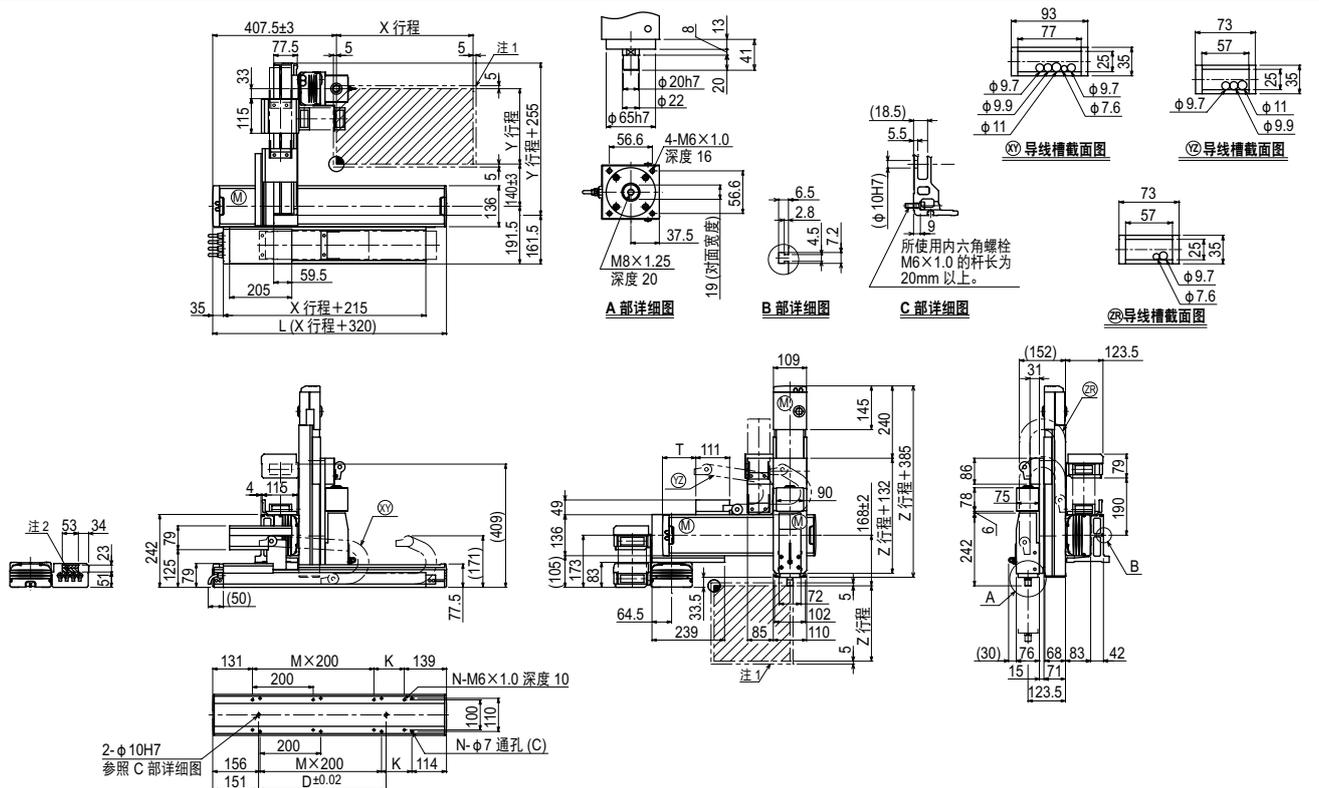
### 最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)		
	150	250	350
150	4	4	4
250	4	4	3
350	4	3	1
450	2	1	—
550	1	—	—

### 适用控制器

控制器	运行方法
RCX240S-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

### SXYx 4轴/ZRFL20 A1



X 行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Y 行程		150	250	350	450	550					
T		55	110	165	220	275					
Z 行程		150	250	350							
各行程最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	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。