

SXYBx 3轴/ZS

● 手臂式 ● 导线槽 ● Z轴上下式

■ 注文型式

SXYBx - C [] [] [] **ZS - 15** [] **RCX240S** [] **R** [] [] **BB**

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y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	扩展I/O ^{※1}	网络选项	电池
		A1 A2 A3 A4	15~305cm	15~55cm	ZS12 ZS6		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O 168 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 ^{※2}	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: ZS12	Z轴: ZS6
轴组成 ^{※1}	B14H	B14	-	
马达输出 AC (W)	200	100	60	
反复定位精度 ^{※2} (mm)	±0.04	±0.04	±0.02	
驱动方式	同步带	同步带	滚珠螺杆 (C10 级)	
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	相当于导距 25	相当于导距 25	12	6
最高速度 (mm/sec)	1875	1875	1000	500
动作范围 (mm)	150~3050	150~550	150	
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。

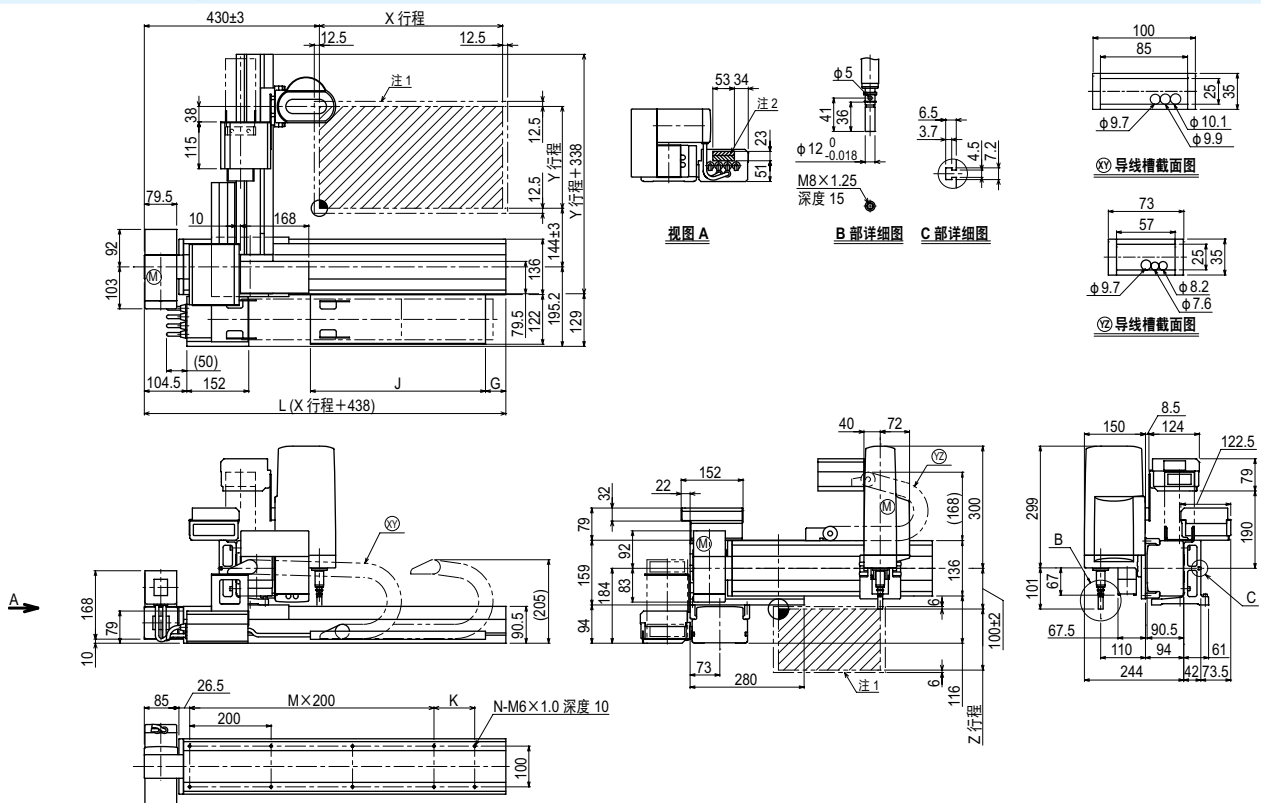
■ 最大搬运重量 (kg)

Y轴行程 (mm)	ZS12	ZS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	4
550	3	3

■ 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

SXYBx 3轴/ZS A1



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。

X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488	
K	200	100	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730	
Y行程	150	250	350	450	550																										
Z行程	150																														