

# SXYBx 3轴/ZF

● 手臂式 ● 导线槽 ● Z轴基座固定: 滑台移动式 (100W)

## 订购型号

**SXYBx - C** [ ] [ ] [ ] **ZF** [ ] [ ] **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 通用控制器 支持CE标准 再生装置 扩展I/O 网络选项 电池

A1 A2 A3 A4 15~305cm 15~55cm 15~35cm 3L: 35m(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

※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
轴组成※1	B14H	B14	F10-BK
马达输出 AC (W)	200	100	100
反复定位精度※2 (mm)	±0.04	±0.04	±0.01
驱动方式	同步带	同步带	滚珠螺杆 (C7级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	相当于导距 25	相当于导距 25	10
最高速度 (mm/sec)	1875	1875	600
动作范围 (mm)	150~3050	150~550	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。

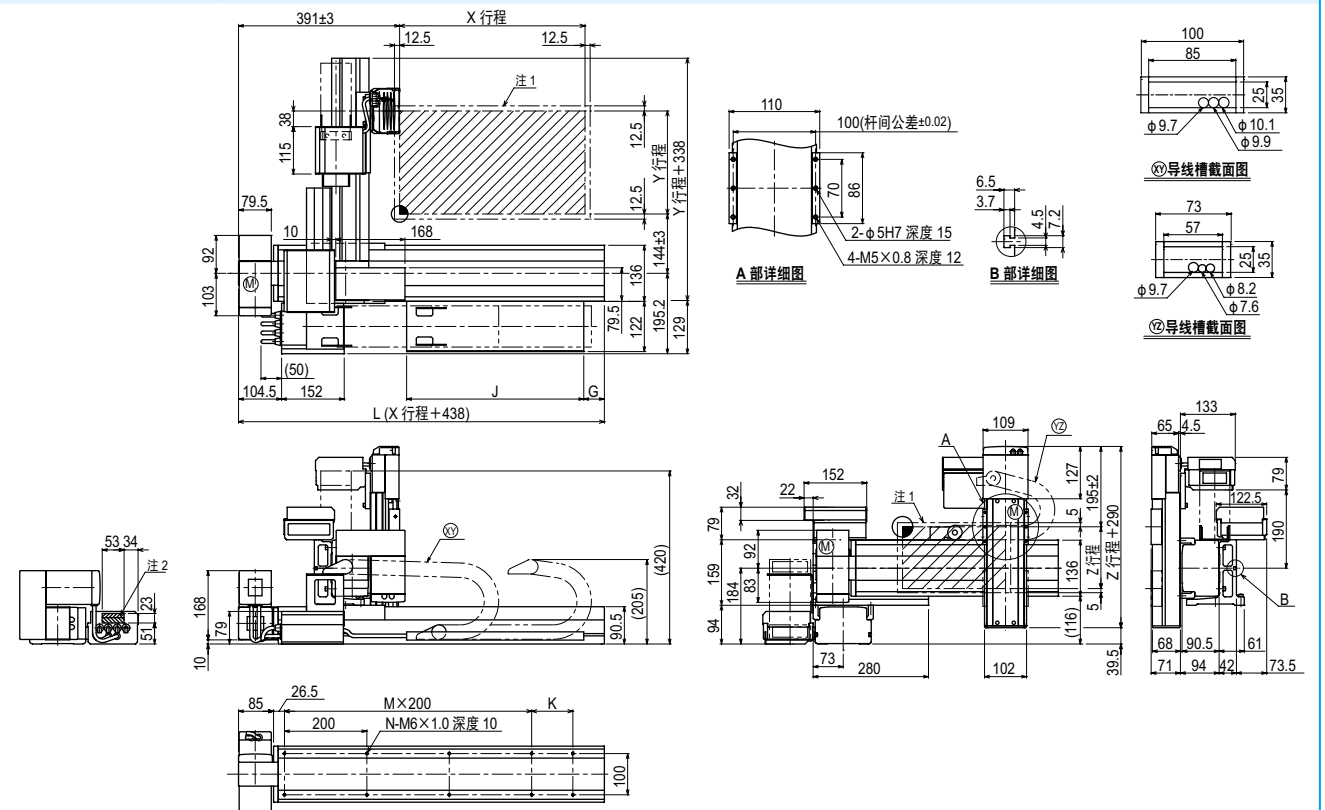
## 最大搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	150	250	350
150	8	7	6
250	6	5	4
350	4	3	2
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

## SXYBx 3轴/ZF (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	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	100	
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	250	350																												