

## ● 移动手臂式

■订购型号

SXYx-S

组合

X 轴行程 一 Y 轴行程

电缆长度 3L: 3.5m (标准

**RCX222** 

未填写:标准 E: CE 规格

支持 CE 标准 - 输入输出选择1 N: NPN® P: PNP CC: CC-CC: CC-Link
DN: DeviceNet
PB: Profibus
EN: Ethernet\*\*1
YC: YC-Link\*\*2

输入输出选择2 末填写:无 N1: OPDIO24/16 (NPN) \*\*1 P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet\*\*1\*3

■最大搬运重量

CE 规格时,不能选择 NPN 和 Ethernet。 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。
输入输出选择 1 的情况下,只有选择 CC

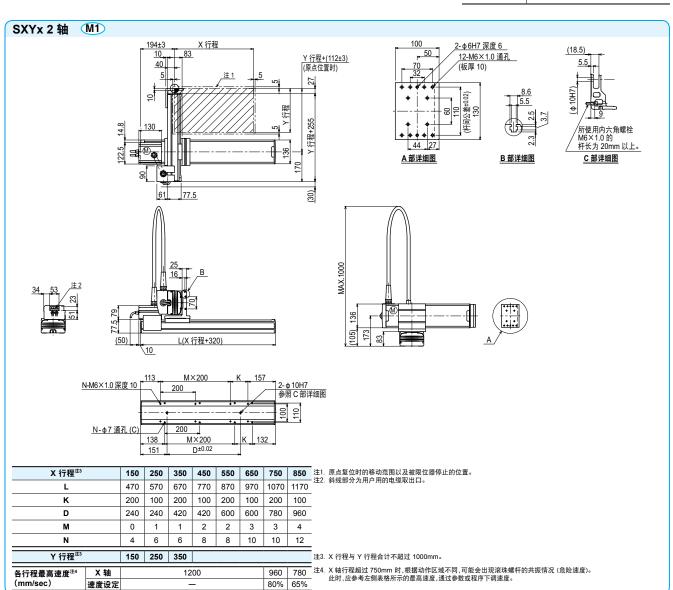
。 C 或 DN 或 PB 时,输入输出选择 2 可选择 EN。

■基本规格				
	X轴	Y轴		
轴组成**1	F14H	F14		
马达输出 AC (W)	200	100		
反复定位精度 <sup>*2</sup> (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 <sup>*3</sup> (mm/sec)	1200	1200		
动作范围(mm)	150~850	150~350		
机器人电缆长度(m)	标准: 3.5	选配: 5, 10		

一块八派之主	E (Ng/
Y 行程(mm)	XY2 轴
150	15
250	14
350	13

※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 行程与 Y 行程合计不超过 1000mm。 ※4. X 執行程超过 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。

■ 适用控制器		
控制器	运行方法	
RCX222	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令	



235



