

# SXYxC 2軸

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト



## 注文型式

**SXYxC - D** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル D:ケーブルダクト	組合せ T1 T3	X軸ストローク 15~105cm	Y軸ストローク 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アンプ バッテリー
--------	-------------------	-----------------	---------------------	--------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-------------	-------------	----------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.626

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	C14H	C14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1000 mm/sec	1000 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 <sup>※5</sup>	
吸引量エアー	60 Nℓ / min <sup>※6</sup>	

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850 mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※5. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引フロア使用時。
- ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

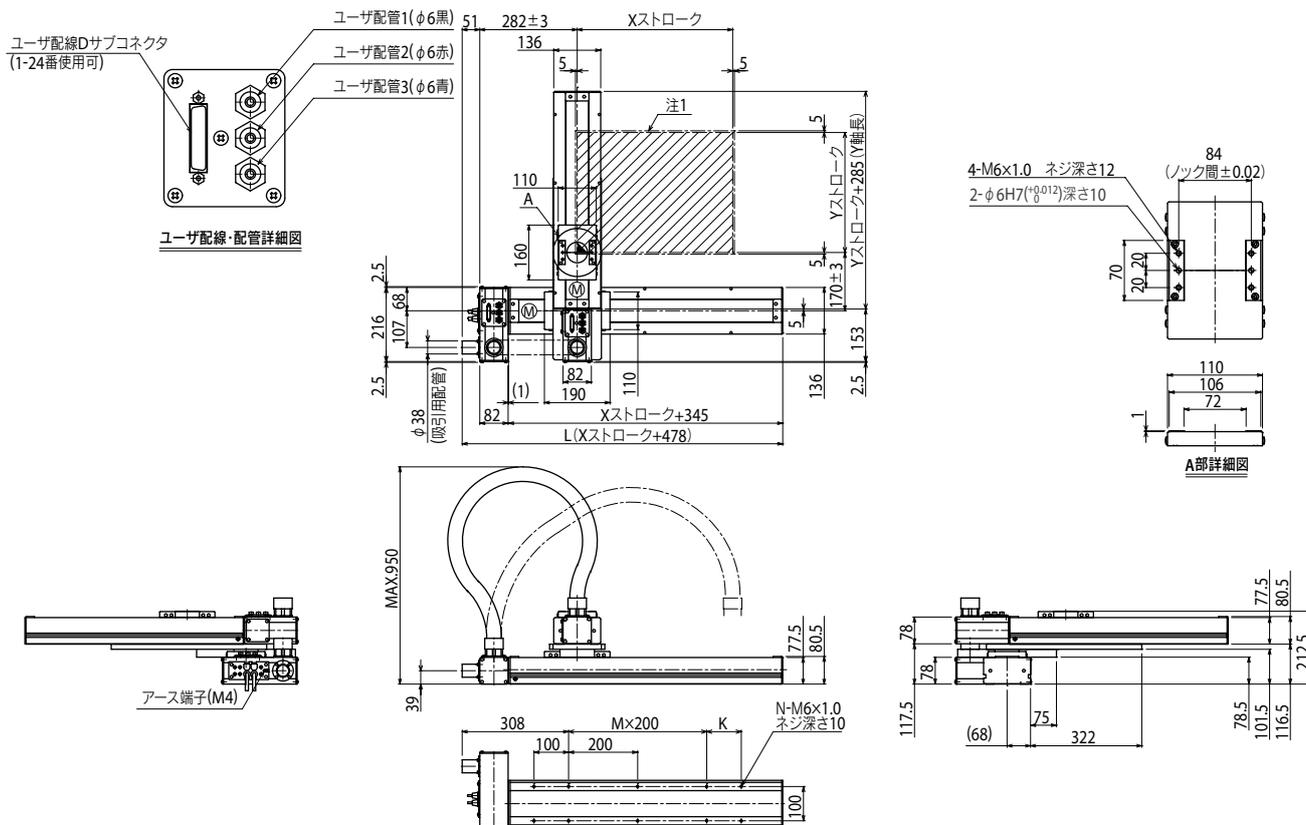
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYxC 2軸 T1

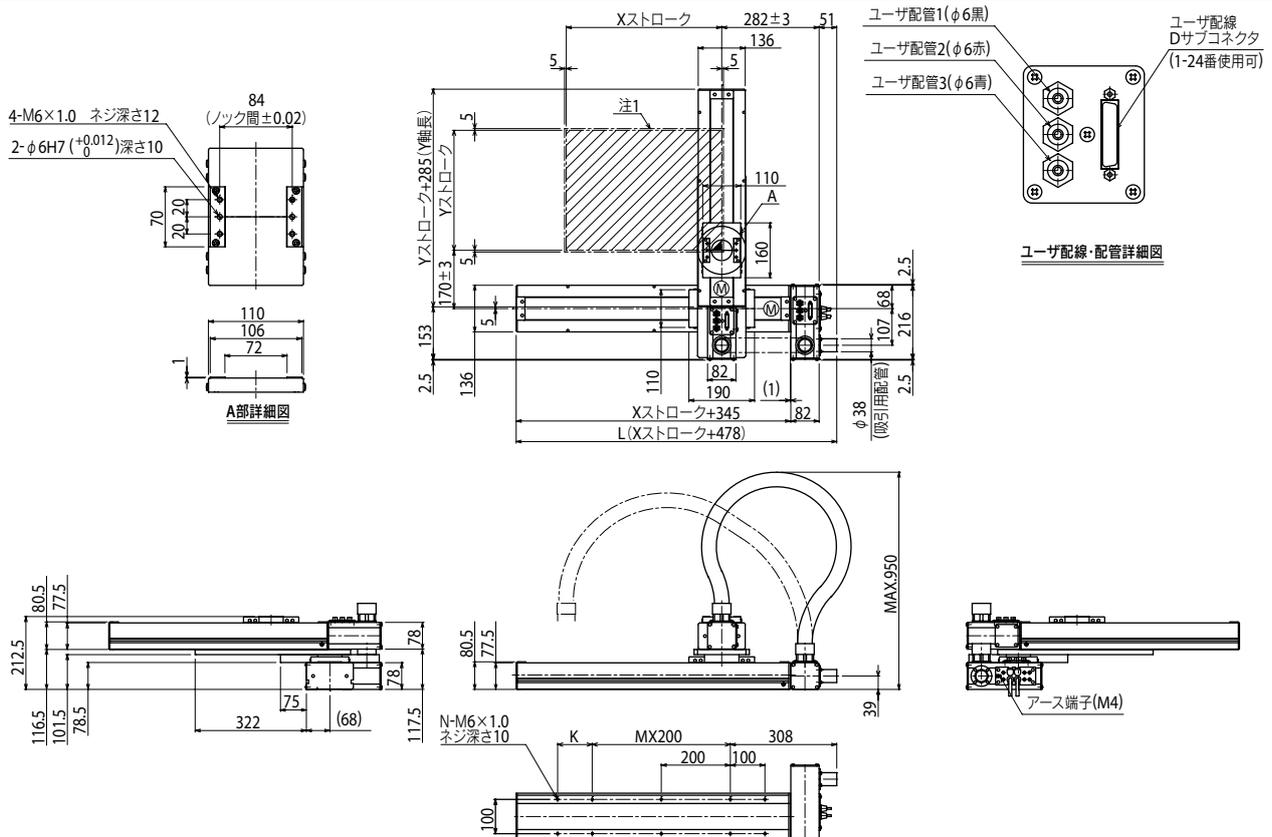


Xストローク	Yストローク										
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 <sup>※2</sup> (mm/sec)	X軸			1000			800			650 550	
	速度設定			-			80%			65% 55%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 2軸 T3



Xストローク		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L		628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528	
K		200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
M		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Yストローク		150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸 速度設定	1000					800	650	550			
		-					80%	65%	55%			

注1. 原点復帰時の移動範囲及びみかストツバによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が、発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。