SXYx 2 轴

手臂式

订购型号

SXYx - C - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX222** - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	电缆	组合	X 轴行程	Y 轴行程	电缆长度	适用控制器	支持 CE 标准	输入输出选择 1	输入输出选择 2
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～65cm	3L：3.5m（标准） 5L：5m 10L：10m	RCX222	未填写:标准 E：CE 规格	N：NPN※1 P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet PB：Profibus EN：Ethernet※1 YC：YC-Link※2	未填写:无 N1：OP.DIO24/16（NPN）※1 P1：OP.DIO24/17（PNP） EN：Ethernet※1※3

※1. CE 规格时，不能选择 NPN 和 Ethernet。
※2. 只适用 YC-Link 的主轴（Master）设定。
※3. 输入输出选择 1 的情况下，只有选择 CC 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※2（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※3（mm/sec）	1200	1200
动作范围（mm）	150～1050	150～650
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。
※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。

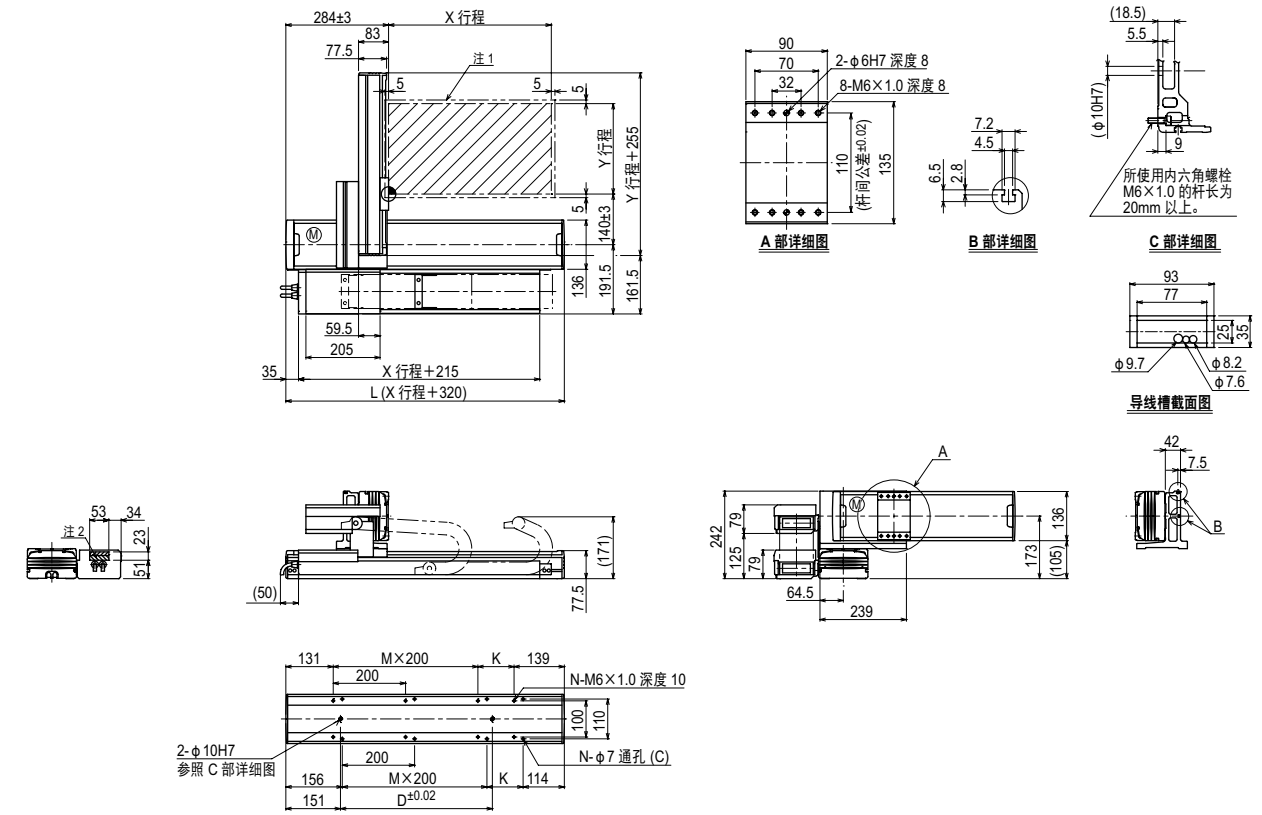
最大搬运重量 (kg)

Y 行程（mm）	XY2 轴
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

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

SXYx 2 轴 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

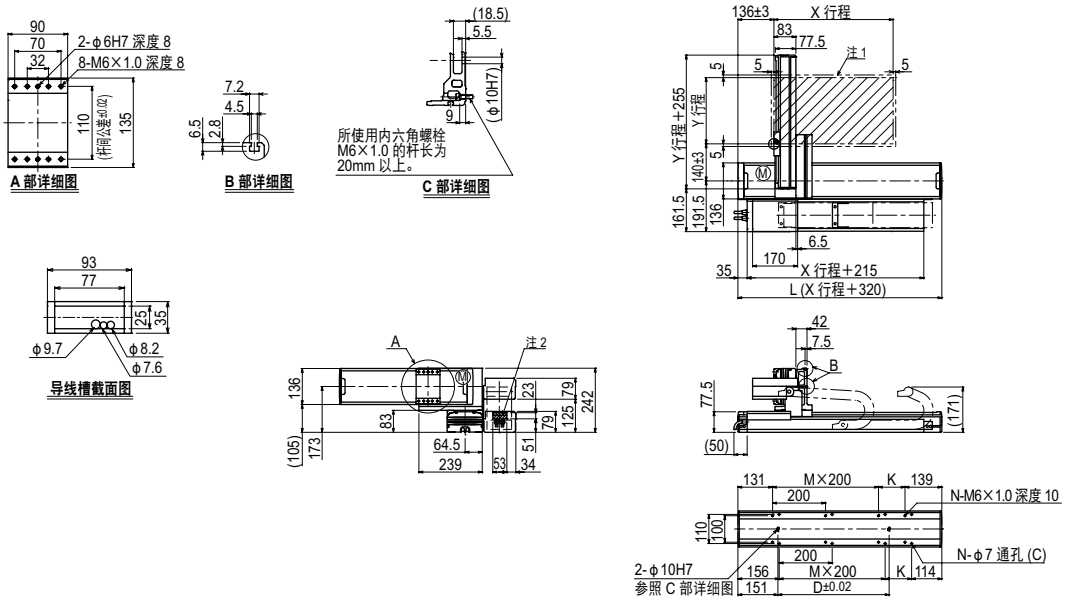
Y 行程	150	250	350	450	550	650

各行程最高速度注3（mm/sec）							
X 轴	1200			960	780	600	540
速度设定	—			80%	65%	50%	45%

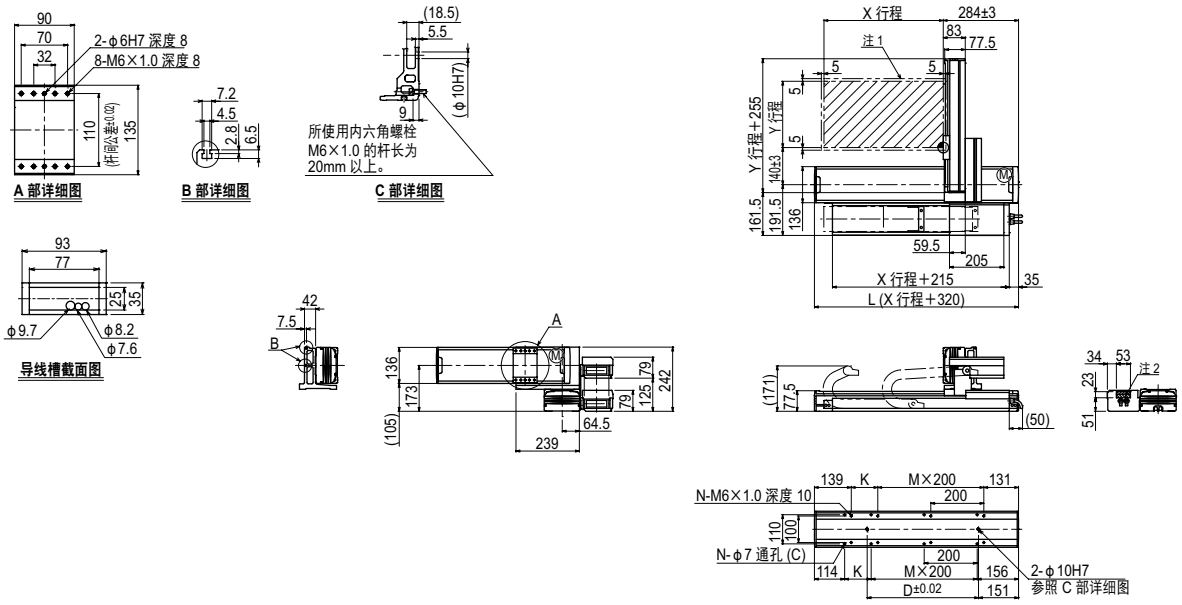
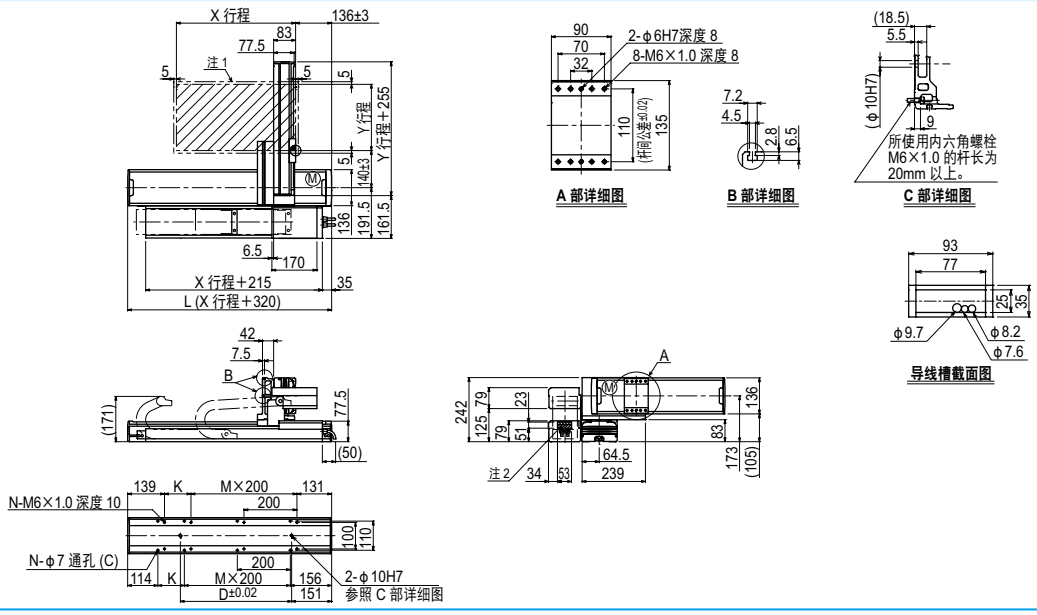
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器停止的位置。
注2. 斜线部分为用户用的电缆取出口。

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。

SXYx 2 轴 A2



SXYx 2 轴 A3



SXYx 2 轴 A4