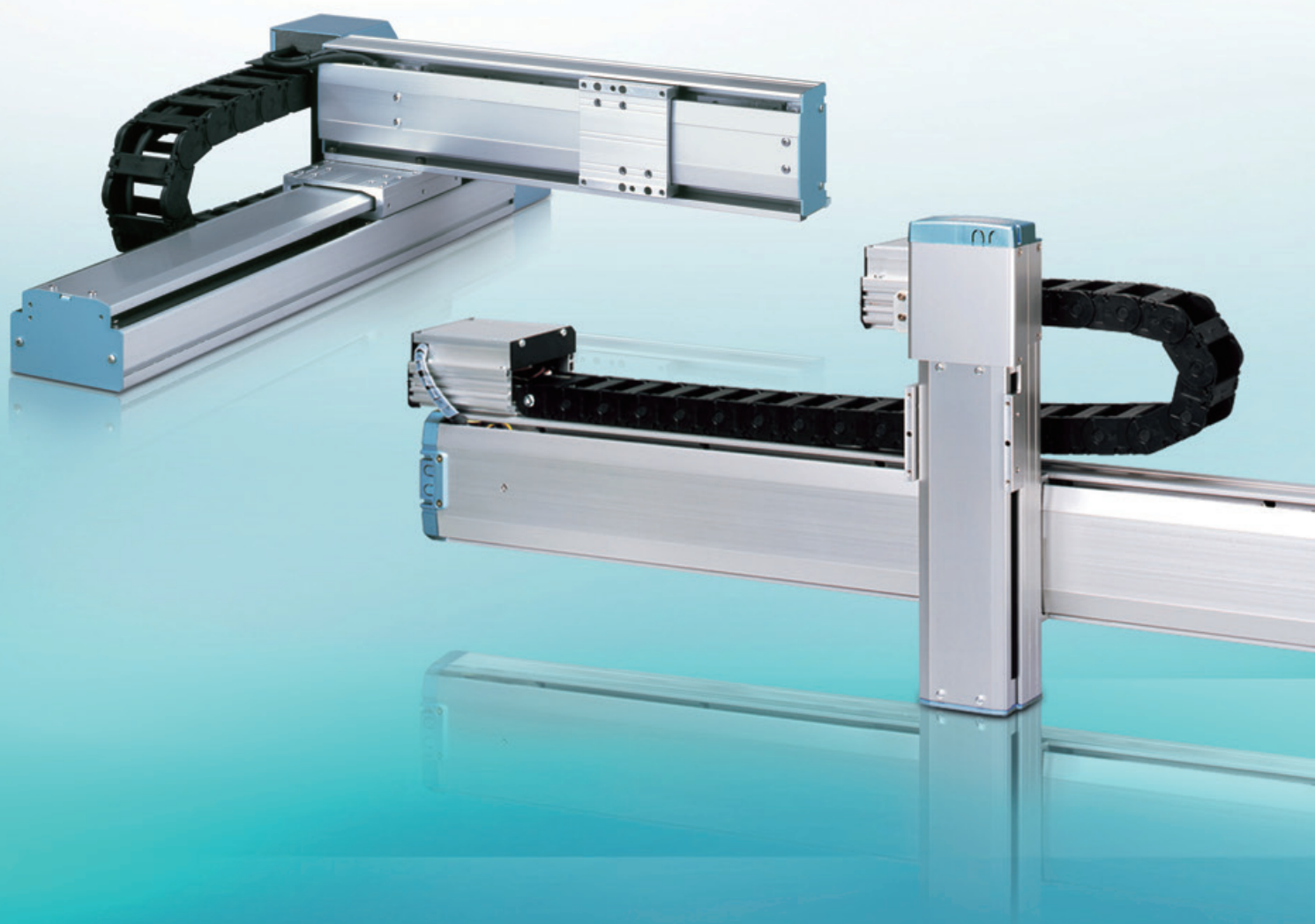


XY-X
Series

产品系列

直交机器人

通过丰富的产品阵容和紧贴用户需求的精确性能与尺寸，
支持多种应用的直交机器人。



丰富的产品系列

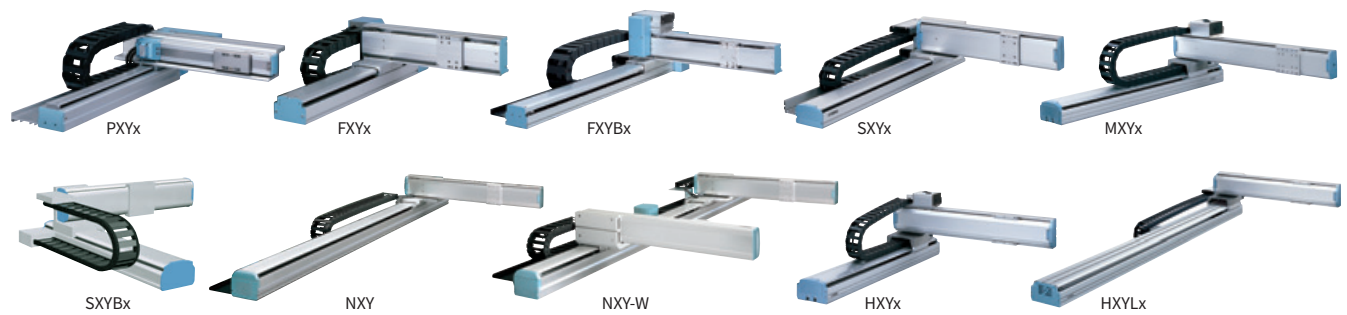
具有小巧、低价的 PXYx 型、最大搬运重量为 50kg 且可长距离搬运的 HXYLx 型、X 轴采用中空伺服马达的支持双机械臂的 NXY 型等丰富的产品系列。丰富的机械臂类型和性能，可满足用户的多种需求。

除产品手册记载的机型外，还可提供特别订购服务，敬请咨询。

以丰富的产品阵容支持多种应用

各种机型种类

3 轴以上的规格可选择
 ■ Z 轴基座固定、滑台移动式
 ■ Z 轴滑台固定、基座移动式



型号	支持的机械臂类型					支持轴数	最大搬运重量 (kg)	最长行程 (mm)	
	臂式	支撑龙门式	移动臂式	抬举式	XZ 式			X 轴	Y 轴
PXY	●	-	-	-	-	2轴	4.5	150~650	50~300
FXY	●	-	-	-	-	2轴/3轴	12	150~1050	150~550
FXYBx	●	-	-	-	-	2轴	7	150~2450	150~550
SXY	●	-	●	●	●	2轴/3轴/4轴	20	150~1050	150~650
SXYBx	●	-	-	-	●	2轴/3轴/4轴	14	150~3050	150~550
MXY	●	●	●	●	●	2轴/3轴/4轴	30	250~1250	150~650
NXY	●	-	-	-	-	2轴/3轴	25	500~2000	150~650
NXY-W	●	-	-	-	-	4轴/6轴	25	250~1750	150~650
HXY	●	●	●	●	●	2轴/3轴/4轴	40	250~1250	250~650
HXYL	●	●	-	-	-	2轴	40	1150~2050	250~650

※ 上述最大可搬运重量和最长行程是臂式 / 坦克链规格时的数值。

POINT 1

采用 4 列圆弧状槽式 2 点接触导轨，实现高耐久性。

采用滑差少的 4 列圆弧状槽式 2 点接触导轨。与 2 列哥特式拱形槽式 4 点接触导轨相比，在安装面精度差、允许突出量大等恶劣条件下，也不会出现因卡住、过载而导致停止的现象，具有故障率低的特点。采用适合通常负载力矩的直交机器人的导轨形式。

2列哥特式拱形槽式 4点接触导轨

摩擦阻力大、滑差量大

- 容易受安装面精度、摩擦和弹性变形的影响
- 低于计算寿命，会导致损坏

4列圆弧状槽式 2点接触导轨

滑差量小，自动对齐功能强

- 对校准变化和力矩负载的适应性强
- 不易损坏

POINT 2

采用高可靠性旋转变压器

位置检测器采用旋转变压器。采用无电子零部件和光学元件的简单结构，具有环境适应性强、故障率低的特点。结构上不会像光学编码器那样，会因为电子零部件故障、磁盘结露、黏附油污等因素而导致检测故障。而且，**由于绝对式规格 / 增量式规格均为相同的机械规格，采用通用的控制器**，因此只需设定参数即可变更规格。在绝对数据备份电池完全耗尽时，还能以增量式规格动作，即使万一发生情况，也无需停止生产线。

POINT 3

容易维护

虽然是内置结构，也可以单独更换马达和滚珠丝杆，维护简便易行。

POINT 4

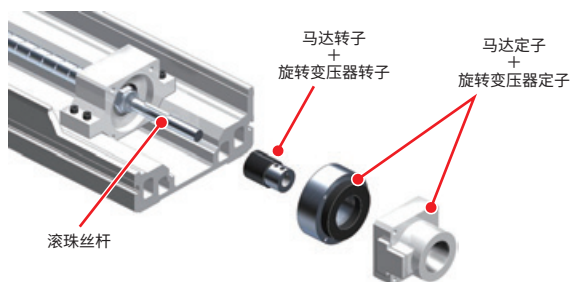
价格低

在提高基本性能的同时，成功减少了零部件数量，进一步降低了成本。此外，通过采用旋转变压器，改变了“绝对式机型价格高”的印象。而且，绝对式规格、增量式规格全部采用同样的机械部件。

POINT 5

轻量、小巧

采用滚珠丝杆驱动马达的无联轴器内置结构，机械死区小，可有效节省空间。

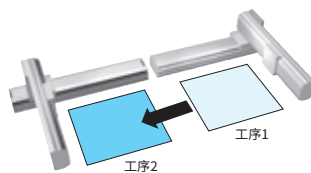


POINT 6

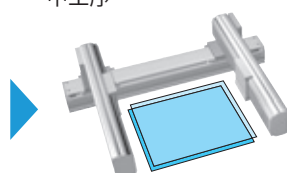
支持双 Y 轴规格

螺栓旋转型结构的 NXY 机型支持在同轴上配置 2 个载体的双 Y 轴。这样就可以将 2 台直交机器人拼装在一起，实现低成本，提高工作效率和节省空间。

■ 以往使用 2 台直交的布局



■ 使用 NXY-W 节省空间、集中工序



电缆和机械臂类型

电缆类型

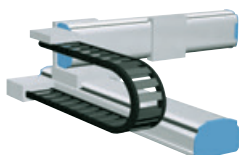
电缆的规格有坦克链式 / 自立电缆式 2 种 (PXYx 只有坦克链式)。

● 坦克链 (C)

[标配用户接线]

在坦克链中增设新电缆时，应注意符合填充率 (30% 以下) 等条件。

※ 用户接线：10 芯、0.3sq



● 自立电缆 (S)

[标配用户接线和空气管]

请注意避免自立电缆承受负荷，否则会导致下垂或断线。

此外，长行程时也会发生下垂现象。

※ 用户接线：7 芯、0.2sq

※ 用户配管：φ4 输气管 2 根

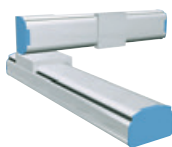


机械臂类型

2 轴组合

● 臂式

Y 轴的滑块可以动作



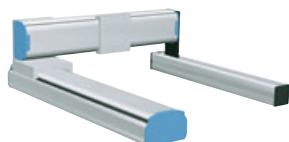
● 移动臂式

Y 轴机械臂整体可以动作



● 支撑龙门式

臂式的 Y 轴前端有支撑导杆



● 抬举式

Y 轴的滑块可以垂直动作



● XZ 式

相对于水平移动的 X 轴进行垂直动作的 Z 轴的组合形式

滑台固定 / 基座移动



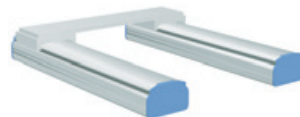
基座固定 / 滑台移动



● 双轴同动机器人 (2 轴)

2 轴间同步驱动的机型

※ 双轴同动机器人作为特别订购机型。

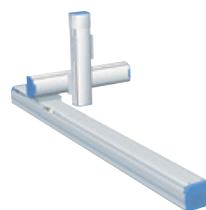


3 轴组合

- Z 轴基座固定、滑台移动式
ZR 轴型号：ZT / ZF / ZFL / ZL



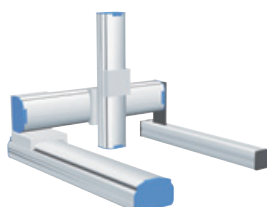
- Z 轴滑台固定、基座移动式
ZR 轴型号：ZFH / ZH



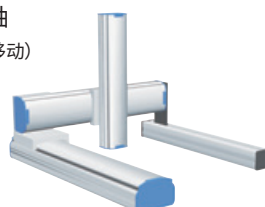
- 轴上下式
ZR 轴型号：ZS



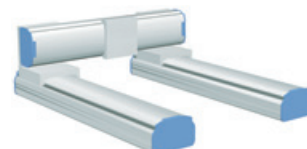
- X-Y 支撑 + Z 轴
(基座固定、滑台移动)



- X-Y 支撑 + Z 轴
(滑台固定、基座移动)

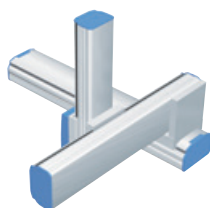


- 双轴同动机器人 (3 轴)
※ 双轴同动机器人为特别订购机型。



4 轴组合

- Z 轴基座固定、滑台移动式 + 旋转轴
ZR 轴型号：ZRF / ZRFL / ZRL



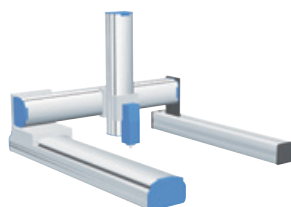
- Z 轴滑台固定、基座移动式 + 旋转轴
ZR 轴型号：ZRFH / ZRH



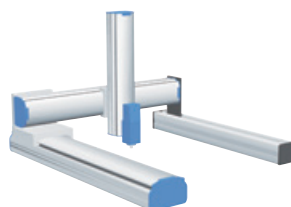
- ZR 轴一体型
ZR 轴型号：ZRS



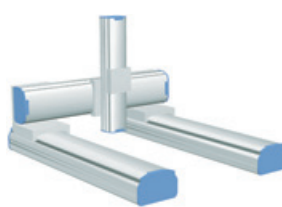
- X-Y 支撑 + Z 轴
(基座固定、滑台移动) + 旋转轴



- X-Y 支撑 + Z 轴
(滑台固定、基座移动) + 旋转轴



- 双轴同动机器人 (4 轴)
※ 双轴同动机器人为特别订购机型。

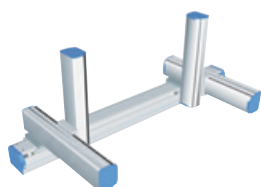


- 支持双 Y 轴规格
机器人型号：NXY-W

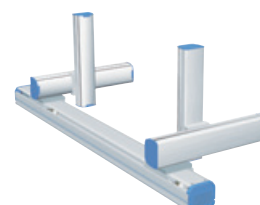


6 轴组合

- 双 Y 轴规格 / Z 轴基座固定、滑台移动式
机器人型号：NXY-W-ZFL

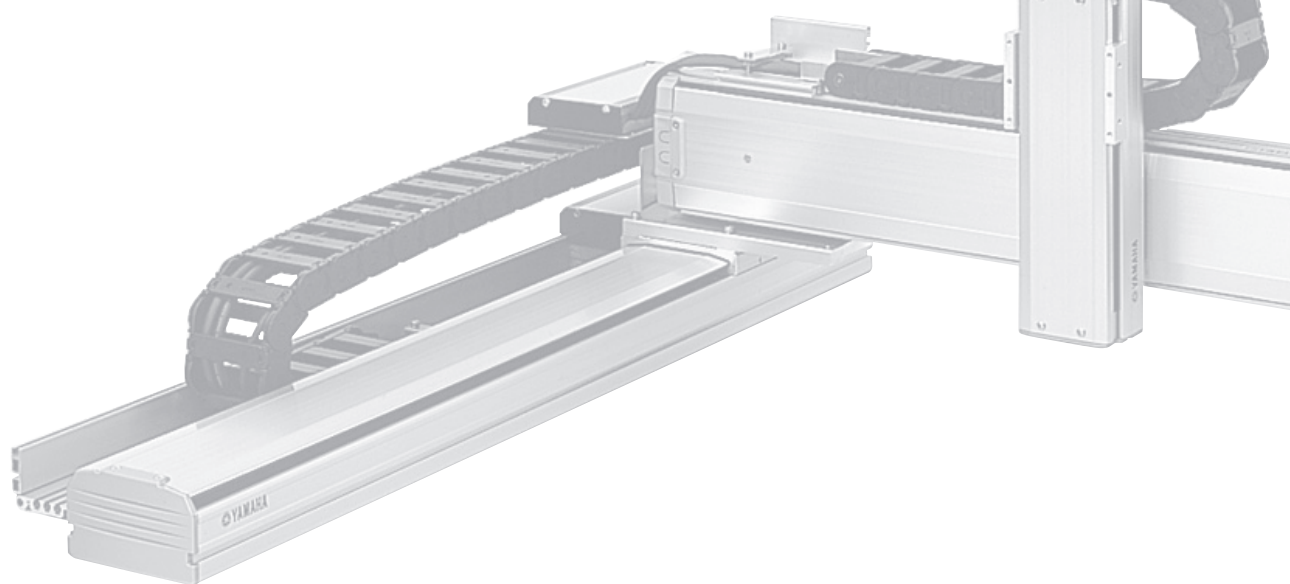


- 双 Y 轴规格 / Z 轴滑台固定、基座移动式
机器人型号：NXY-W-ZFH



提供特别订购

支持非标准行程、可搬运重量等的机种可提供特别订购服务。敬请咨询。
 咨询电话 TEL (0512) 6831 7091 E-mail : robotn@yamaha-motor.co.jp



直交机器人

XY-X SERIES

CONTENTS

■ 机械臂和电缆变化类型	380
■ 2轴规格选型指南	382
■ 3轴规格选型指南	384
■ 订购型号说明	388
■ 订购型号用语说明	389

臂式

PXYx 2轴 C	390
FXYx 2轴 C	392
FXYx 2轴/IO C	394
FXYx 3轴/ZS C	395
FXYBx 3轴/ZT6L C	396
FXYBx 2轴 C	398
FXYBx 2轴 S	400
FXYBx 2轴/IO C	402
SXYx 2轴 C	404
SXYx 2轴 S	406
SXYx 2轴/IO C	408
SXYx 3轴/ZF C	410
SXYx 3轴/ZF S	411
SXYx 3轴/ZFL20	412
SXYx 3轴/ZFH C	413
SXYx 3轴/ZS C	414
SXYx 3轴/ZS S	415
SXYx 4轴/ZRF C	416
SXYx 4轴/ZRF S	417
SXYx 4轴/ZRFL20 C	418
SXYx 4轴/ZRFH C	419
SXYx 4轴/ZRS C	420
SXYx 4轴/ZRS S	421
SXYBx 2轴 C	422
SXYBx 3轴/ZF C	424
SXYBx 3轴/ZFL20 C	425
SXYBx 3轴/ZFH C	426

SXYBx 3轴/ZS C	427
SXYBx 4轴/ZRS C	428
NXY 2轴 C	430
NXY 3轴/ZFL C	432
NXY 3轴/ZFH C	434
NXY-W 4轴 C	436
NXY-W 6轴/ZFL C	437
NXY-W 6轴/ZFH C	438
MXyX 2轴 C	440
MXyX 2轴 S	442
MXyX 2轴/IO C	444
MXyX 3轴/ZFL20/10 C	445
MXyX 3轴/ZFH C	446
MXyX 4轴/ZRFL20/10 C	447
MXyX 4轴/ZRFH C	448
HXYx 2轴 C	450
HXYx 3轴/ZL C	452
HXYx 3轴/ZH C	453
HXYx 4轴/ZRL C	454
HXYx 4轴/ZRH C	455
HXYLx 2轴 C	456

支撑龙门式

MXyX 2轴 C	458
MXyX 2轴/IO C	460
MXyX 3轴/ZFL20/10 C	461
MXyX 3轴/ZFH C	462
MXyX 4轴/ZRFL20/10 C	463
MXyX 4轴/ZRFH C	464
HXYx 2轴 C	466
HXYx 3轴/ZL C	468
HXYx 3轴/ZH C	469
HXYx 4轴/ZRL C	470
HXYx 4轴/ZRH C	471
HXYLx 2轴 C	472

移动臂式

SXYx 2轴 S	474
SXYx 3轴/ZF S	476
SXYx 3轴/ZFL20 S	477
SXYx 3轴/ZFH S	478
SXYx 3轴/ZS S	479
MXyX 2轴 C	480
MXyX 3轴/ZFL20/10 C	482
MXyX 3轴/ZFH C	483
HXYx 2轴 C	484
HXYx 3轴/ZH C	486

抬举式

SXYx 2轴 S	488
MXyX 2轴 C	489
MXyX 2轴 S	490
MXyX 3轴/ZPMH C	491
HXYx 2轴 C	492
HXYx 2轴 S	493
HXYx 3轴/ZPH C	494
HXYx 3轴/ZPH S	495

XZ式

SXYx 2轴/ZF C	496
SXYx 2轴/ZF S	497
SXYx 2轴/ZFL20 C	498
SXYx 2轴/ZS C	499
SXYBx 2轴/ZF C	500
SXYBx 2轴/ZFL20 C	501
MXyX 2轴/ZFL10 C	502
MXyX 2轴/ZFH C	503
HXYx 2轴/ZL C	504
HXYx 2轴/ZH C	505

线性传送模块
CMR200

单轴机器人
GX

线性传送模块
LCM100

水平多关节机器人
YK-X

单轴机器人
Robonity

线性单轴机器人
PHASER

单轴机器人
FLIP-X

小型单轴机器人
TRANSRIO

直交机器人
XY-X

拾放型机器人
YP-X

洁净型机器人
CLEAN

控制器
CONTROLLER

各种信息
INFORMATION

臂式

支撑龙门式

移动臂式

抬举式

XZ式

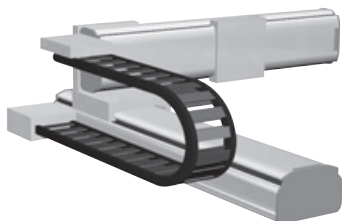
机械臂和电缆变化类型

电缆变化类型

电缆的规格有坦克链式/自立电缆式2种(PXYx除外)。
坦克链式有标配的用户配线,可简单增设电缆。
自立电缆式有标配的用户配线和空气管。
还备有洁净室专用的电缆管路(洁净型直交机器人的详情请参阅P.536~P.541的说明)。

坦克链(C)

在坦克链中增设新电缆时,应注意符合填充率(30%以下)等条件。



※ 用户接线: 10芯、0.3sq

自立电缆(S)

请注意避免自立电缆承受负荷,否则会导致下垂或断线。此外,长行程时也会发生下垂现象。



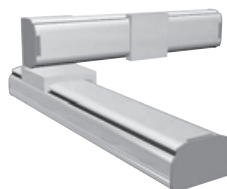
※ 用户接线: 7芯、0.2sq
※ 用户配管: $\phi 4$ 输气管2根

机械臂变化类型

直交型机器人的机型选定
是从根据用途和动作区域选择变化类型开始的。
可以根据用户的作业形式和空间
选择匹配组合。

臂式

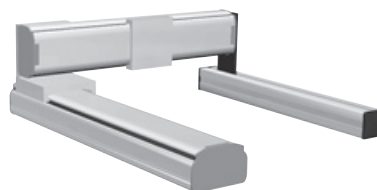
Y轴的滑块
可以动作



P.390

支撑 龙门式

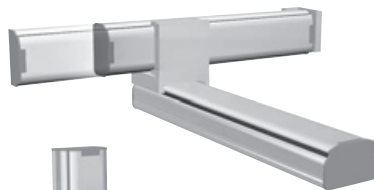
臂式的Y轴
前端有支撑导杆



P.458

移动臂式

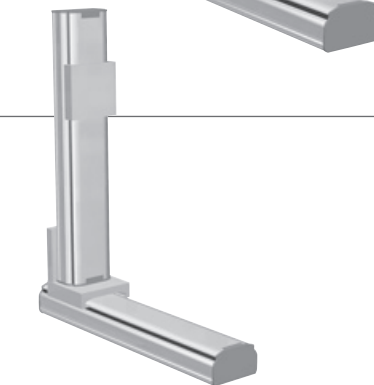
Y轴机械臂全部
可以动作



P.474

抬举式

Y轴的滑块
可以垂直动作



P.488

XZ式

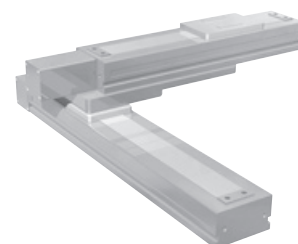
相对于水平移动的X轴
进行垂直动作的Z轴
的组合形式



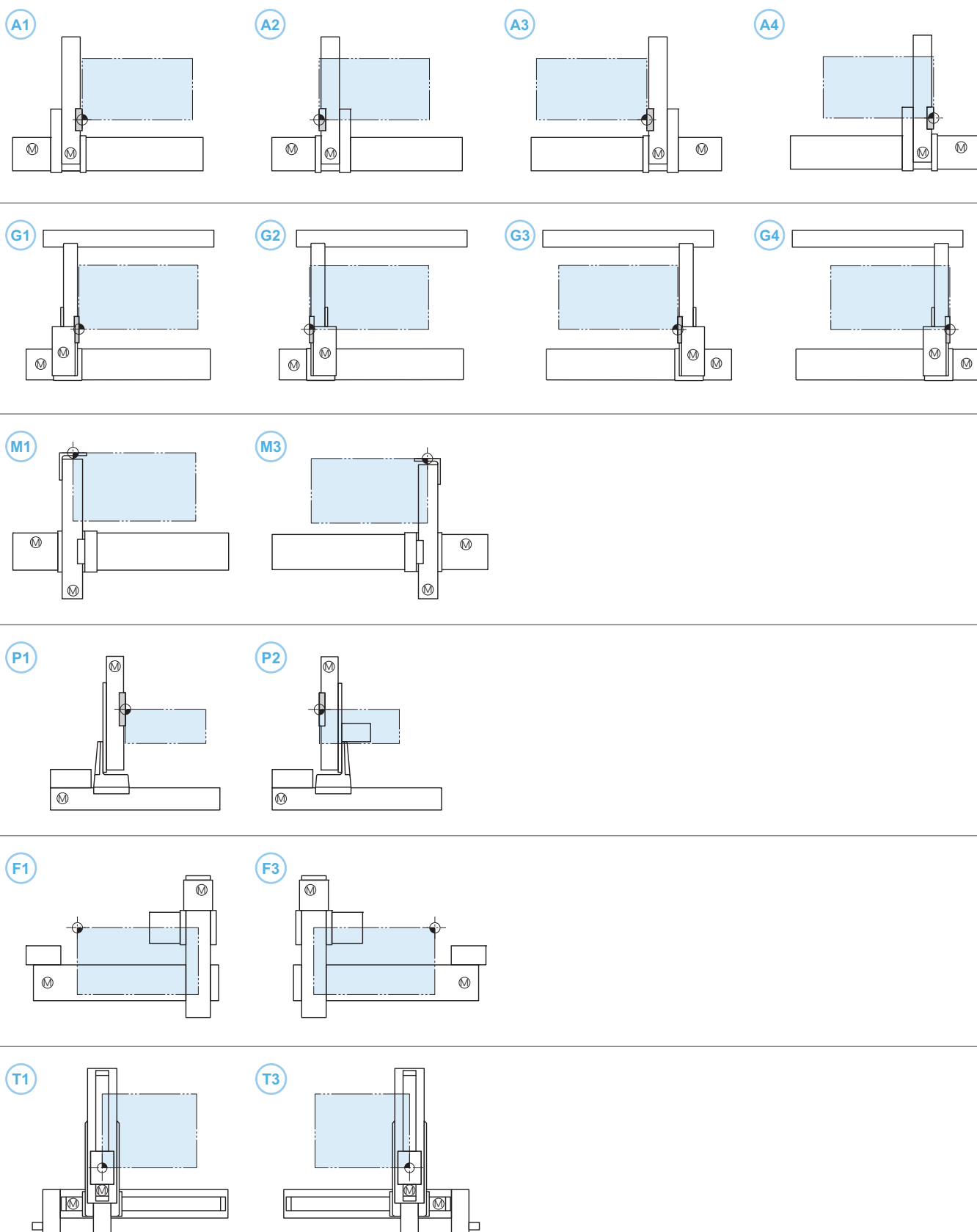
P.496

洁净型

洁净室专用,
向上安装的
Y轴的滑块可以动作



P.536



2轴规格选型指南

选定方法

从①起向右按顺序确认条件。
在步骤⑥可选到需要的机型。

① 选择机械臂变化类型

臂式

Y轴的滑块可以动作

支撑龙门式

臂式的Y轴前端有支撑导杆

移动臂式

Y轴机械臂整体可以动作

抬举式

Y轴的滑块可以垂直动作

XZ式

相对于水平移动的X轴进行垂直动作的Z轴的组合形式

② 选择符合Y轴行程和搬运重量两个条件的行，向右移动。

③ 确认电缆种类。

④ 确认X轴行程

⑤ 选择希望的速度

⑥ 决定机型

①

臂式



②

Y轴行程 (mm)

	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
可搬运重量 (kg)	4.5	4.5	3.5	2.5	2	1.5				

Y轴行程 (mm)

	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬运重量 (kg)	12		11	9	7					
	12		11	9	7					
	7	6		5	3					
	7	6		5	3					
	7	6		5	3					
	20	17	15	13	11	9				
	20	17	15	13	11	9				
	19	16	14	12	10	8				
	14	12	10	8	7					
	25	21	18	16	13	11				
	30		25		20	16				
	30		25		20	16				
	29		24		19	15				
		40		35		30				
		40		35		30				

支撑龙门式



Y轴行程 (mm)

	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬运重量 (kg)				30			25	20		
				29			24	19		
						50				
						50				

移动臂式



Y轴行程 (mm)

	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬运重量 (kg)	15	14	13							
			20							
				30						

抬举式



Y轴行程 (mm)

	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬运重量 (kg)			8							
			20							
			20							
					30					
					30					

XZ式



Z轴行程 (mm)

	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬运重量 (kg)	10									
	10									
	8									
	3									
	5									
	10									
	8									
	15									
	14	13	12							
			20							
			30							

③	④	⑤	⑥ 决定机型	
电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号 ^(※1)	刊载页
坦克链	150~650	720 / 720	PXYx-C-A*	P.390

电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号	刊载页
坦克链	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A*	P.392
坦克链	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A* (I/O)	P.394
坦克链	150~2450	1875 / 1875	FXYBx-C-A*	P.398
自立电缆	150~950	1875 / 1875	FXYBx-S-A*	P.400
坦克链	150~2450	1875 / 1875	FXYBx-C-A* (I/O)	P.402
坦克链	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*	P.404
自立电缆	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-A*	P.406
坦克链	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A* (I/O)	P.408
坦克链	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*	P.422
坦克链	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*	P.430
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*	P.440
自立电缆	250~850	1200 / 1200	MXYx-S-A*	P.442
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A* (I/O)	P.444
坦克链	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*	P.450
坦克链	1150~2050	1200 / 1200	HXYLx-C-A*	P.456

电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号	刊载页
坦克链	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*	P.458
坦克链	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G* (I/O)	P.460
坦克链	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*	P.466
坦克链	1150~2050	1200 / 1200	HXYLx-C-G*	P.472

电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号	刊载页
坦克链	150~850	1200 / 1200	SXYx-C-M*	P.474
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*	P.480
坦克链	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*	P.486

电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号	刊载页
自立电缆	150~850	1200 / 600	SXYx-S-P*	P.488
坦克链	250~1250	1200 / 600	MXYx-C-P*	P.489
自立电缆	250~950	1200 / 600	MXYx-S-P*	P.490
坦克链	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-P*	P.492
自立电缆	250~850	1200 / 600	HXYx-S-P*	P.493

电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号	刊载页
坦克链	150~1050	1200 / 600	SXYx-C-F* (ZF)	P.496
自立电缆	150~850	1200 / 600	SXYx-S-F* (ZF)	P.497
坦克链	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-F* (ZFL20)	P.498
坦克链	150~1050	1200 / 1000	SXYx-C-F* (ZS12)	P.499
坦克链	150~1050	1200 / 500	SXYx-C-F* (ZS6)	P.499
坦克链	150~3050	1875 / 600	SXYBx-C-F* (ZF)	P.500
坦克链	150~3050	1875 / 1200	SXYBx-C-F* (ZFL20)	P.501
坦克链	150~1050	1200 / 600	MXYx-C-F* (ZFL10)	P.502
坦克链	150~1050	1200 / 600	MXYx-C-F* (ZFH)	P.503
坦克链	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-F* (ZL)	P.504
坦克链	250~1250	1200 / 300	HXYx-C-F* (ZH)	P.505

※1. 型号里的*中填入数字,表示机械臂变化类型。
详细请参阅P.380的说明。

3轴规格选型指南

选定方法

从①起向右按顺序确认条件。在步骤⑥可选到需要的机型。

① 选择机械臂变化类型

臂式

Y轴的滑块可以动作

支撑龙门式

臂式的Y轴前端有支撑导杆

移动臂式

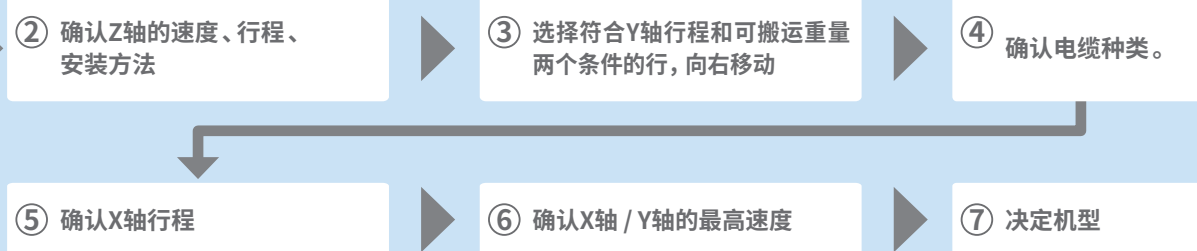
Y轴机械臂整体可以动作

抬举式

Y轴的滑块可以垂直动作

①	②			③									
臂式	Z轴			Y轴行程 (mm)									
速度 (mm/sec)	行程 (mm)	安装方法		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
1000	150	轴上下式		3									
500	150			5			3						
800	50~300	底座固定、滑台移动式 (60W)		3									
600	150	底座固定、滑台移动式 (100W)		10	9	7	5	3					
	250			10		8	6	4	2				
	350			10	9	7	5	3	1				
	150	底座固定、滑台移动式 (100W)		10		9	7	5	3				
	250			10	10	8	6	4	2				
	350			10	9	7	5	3	1				
1200	150	底座固定、滑台移动式 (200W)		8			6	4	2				
	250			8		7	5	3	1				
	350			8		6	4	2	1				
600	150	滑台固定、底座移动式 (200W)		13	10	8	6	4	2				
	250			12	9	7	5	3	1				
	350			11	8	6	4	2	1				
1000	150	轴上下式		3									
500	150			3									
600	150	底座固定、滑台移动式 (100W)		5									
	250			5									
	350			8	6	4	2	1					
1200	150	底座固定、滑台移动式 (200W)		7	5	3	1						
	250			6	4	2							
	350			7	5	3	1						
600	150	滑台固定、底座移动式 (200W)		6	4	2							
	250			5	3	1							
	350			7	5	3	1						
1000	150	轴上下式		6	4	2							
500	150			5	3	1							
1200	150	底座固定、滑台移动式 (200W)		6	4	2							
	250			5	3	1							
	350			6	4	2							
600	150	滑台固定、底座移动式 (200W)		5	3	1							
	250			3									
	350			5			4	3					
600	150	底座固定、滑台移动式 (200W)		8				5	3				
	250			8			7	4	2				
	350			8			6	3	1				
600	150	滑台固定、底座移动式 (200W)		13	12	10	8	5	3				
	250			13	11	9	7	4	2				
	350			12	10	8	6	3	1				
600	150	底座固定、滑台移动式 (200W)		15			12	12	8				
	250			15			11	11	7				
	350			15			10	10	6				
1200	150	底座固定、滑台移动式 (200W)		8									
	250			8					7				
	350			8					6				
600	150	滑台固定、底座移动式 (200W)		14			12		8				
	250			13			11		7				
	350			12			10		6				
600	250	底座固定、滑台移动式 (200W)		20				18					
	350			20				17					
	450			20			19	16					
	550			20			18	15					
300	250	滑台固定、底座移动式 (200W)		25			20	18					
	350			25			20	17					
	450			24			19	16					
	550			23			18	15					

可搬运重量 (kg)



④	⑤	⑥	⑦ 决定机型	
电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号 (※1)	刊载页
坦克链	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A*-ZS12	P.395
坦克链	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A*-ZS6	P.395
坦克链	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A*-ZT6L	P.396
坦克链	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZF	P.410
自立电缆	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-A*-ZF	P.411
坦克链	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFL20	P.412
坦克链	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFH	P.413
坦克链	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZS12	P.414
自立电缆	150~850		SXYx-S-A*-ZS12	P.414
坦克链	150~1050		SXYx-C-A*-ZS6	P.415
自立电缆	150~850		SXYx-S-A*-ZS6	P.415
坦克链	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZF	P.424
坦克链	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFL20	P.425
坦克链	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFH	P.426
坦克链	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS12	P.427
坦克链	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS6	P.427
坦克链	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFL20	P.432
坦克链	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFH	P.434
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL10	P.445
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL20	P.445
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFH	P.446
坦克链	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZL	P.452
坦克链	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZH	P.453

※1. 型号里的*中填入数字, 表示机械臂变化类型。
详情请参阅P.380的说明。

3轴规格选型指南

①
支撑龙门式

②		
Z轴		
速度 (mm/sec)	行程 (mm)	安装方法
600	150	基座固定、 滑台移动式 (200W)
	250	
	350	
1200	150	基座固定、 滑台移动式 (200W)
	250	
	350	
600	150	滑台固定、 基座移动式 (200W)
	250	
	350	
600	250	基座固定、 滑台移动式 (200W)
	350	
	450	
	550	
300	250	滑台固定、 基座移动式 (200W)
	350	
	450	
	550	

③										
可搬运重量 (kg)	Y轴行程 (mm)									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
				15				12		
				15				11		
				15				10		
				8						
				8						
				8						
				14				12		
				13				11		
				12				10		
				20						
				20						
				20						
				20						
				30						
				30						
				30						
				30						

移动臂式

Z轴		
速度 (mm/sec)	行程(mm)	安装方法
600	150	基座固定、 滑台移动式 (100W)
	250	
	350	
1200	150	基座固定、 滑台移动式 (200W)
	250	
	350	
600	150	滑台固定、 基座移动式 (200W)
	250	
	350	
1000	150	轴上下式
500	150	
600	150	基座固定、 滑台移动式 (200W)
	250	
	350	
1200	150	基座固定、 滑台移动式 (200W)
	250	
	350	
600	150	滑台固定、 基座移动式 (200W)
	250	
	350	
300	250	滑台固定、 基座移动式 (200W)
	350	
	450	
	550	

可搬运重量 (kg)	Y轴行程 (mm)									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
	9	8	7							
	8	7	6							
	7	6	5							
	8	8	7							
	8	7	6							
	7	6	5							
	9	8	7							
	8	7	6							
	7	6	5							
	3									
	5									
	12									
	11									
	10									
	8									
	12									
	11									
	10									
	18									
	18				17					
	18				16					
	18				15					

抬举式

Z轴		
速度 (mm/sec)	行程(mm)	安装方法
1200	150	滑台固定、 基座移动式 (200W)
	250	
	350	
1200	250	滑台固定、 基座移动式 (200W)
	350	
	450	
	550	
	650	
1200	250	滑台固定、 基座移动式 (200W)
	350	
	450	
	550	
	650	

可搬运重量 (kg)	Y轴行程 (mm)									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
				10						
				9						
				8						
				15						
				15						
				15						
				15						
				15						
				15						
				15						
				15						
				15						
				15						

④	⑤	⑥	⑦ 决定机型	
电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号 ^(※1)	刊载页
坦克链	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL10	P.461
坦克链	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL20	P.461
坦克链	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFH	P.462
坦克链	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZL	P.468
坦克链	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZH	P.469

电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号 ^(※1)	刊载页
自立电缆	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZF	P.476
自立电缆	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFL20	P.477
自立电缆	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFH	P.478
自立电缆	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS12	P.479
自立电缆	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS6	P.479
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL10	P.482
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL20	P.482
坦克链	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFH	P.483
坦克链	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*-ZH	P.486

电缆种类	X轴行程 (mm)	最高速度 (X轴 / Y轴) (mm/sec)	型号	刊载页
坦克链	250~1250	1200 / 600	MXYx-C-P2-ZPMH	P.491
坦克链	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-P2-ZPH	P.494
自立电缆	250~850	1200 / 600	HXYx-S-P1-ZPH	P.495

※1 型号里的*中填入数字,表示机械臂变化类型。
 详情请参阅P.380的说明。

388

订购型号用语说明

①机器人主机	请填写机器人主机的型号。
②电缆	可选择电缆规格。详细请参阅P.380的说明。 C：坦克链 S：自立电缆
③组合 (机械臂变化类型)	可选择机械臂的变化类型及组合方法。 ●臂式 Y轴的滑块可以动作  ●支撑龙门式 臂式的Y轴前端有支撑导杆  ●移动臂式 Y轴机械臂全部可以动作  ●抬举式 Y轴的滑块可以垂直动作  ●XZ式 相对水平移动的X轴进行垂直动作的Z轴的组合式  ●洁净型 无尘室专用，向上设置的Y轴的滑块可以动作  有关组合的详情，请参阅P.380的说明。
④X轴行程	选择X轴的行程。 以cm为单位填写。(500mm行程时▷50)
⑤Y轴行程	选择Y轴的行程。 以cm为单位填写。(500mm行程时▷50)
⑥ZR轴	请选择Z轴的安装方法。4轴规格时，附带R轴。 【3轴】 ZS : 轴上下式 ZT : 基座固定、滑台移动式 (60W) ZF : 基座固定、滑台移动式 (100W) ZFL/ZL : 基座固定、滑台移动式 (200W) ZFH/ZH : 滑台固定、基座移动式 (200W) ZPMH/ZPH : 抬举式用滑台固定、基座移动式 (200W) 【4轴】 ZRF : 基座固定、滑台移动式 (100W) + R轴 ZRS : 轴上下式ZR轴一体型 ZRL/ZRFL : 基座固定、滑台移动式 (200W) + R轴 ZRH/ZRFH : 滑台固定、基座移动式 (200W) + R轴
⑦Z轴行程	请选择Z轴的行程。 以cm为单位填写。(150mm行程时▷15)
⑧电缆长度	可以选择连接机器人和控制器的机器人电缆的长度。 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m
⑨适用控制器	2轴规格 : 请选择RCX320。 3/4轴规格 : 请选择RCX340。

线性传送模块
CMR200

单轴机器人
GX

线性传送模块
LCM100

水平关节机器人
YK-X

单轴机器人
Robonity

线性单轴机器人
PHASER

单轴机器人
FLIP-X

小型单轴机器人
TRANSRIO

直交机器人
XY-X

拾放型机器人
YP-X

洁净型机器人
CLEAN

控制器
CONTROLLER

各种信息
INFORMATION

臂式

支撑龙门式

移动臂式

抬举式

XZ式

PXYx

2轴

●臂式 ●坦克链



订购型号

PXYx - C						RCX320-2					
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 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
	A1 A2 A3 A4		15~65cm	5~30cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m						

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	—	T4H
马达输出 AC	60 W	30 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.02 mm	±0.02 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ12	滚珠丝杆φ8
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	12 mm	12 mm
最高速度 ^{※4}	720 mm/sec	720 mm/sec
动作范围	150~650 mm	50~300 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
※4. X轴行程超过650mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

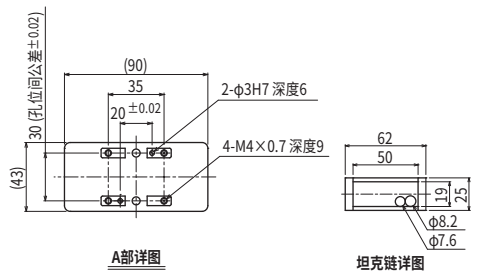
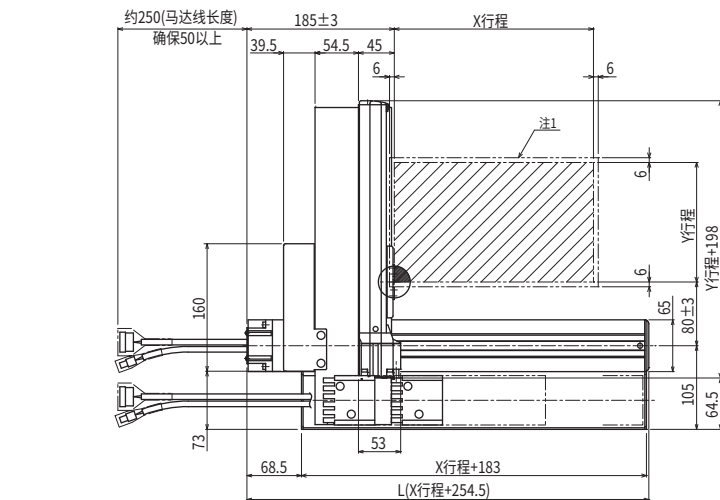
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴 (kg)
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

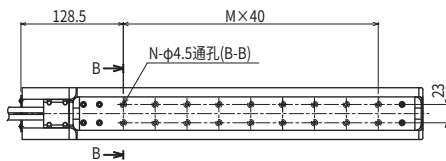
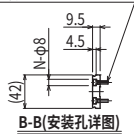
适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

PXYx 2轴 A1



使用的内六角螺栓
M4×0.7的杆长为
15mm以上。

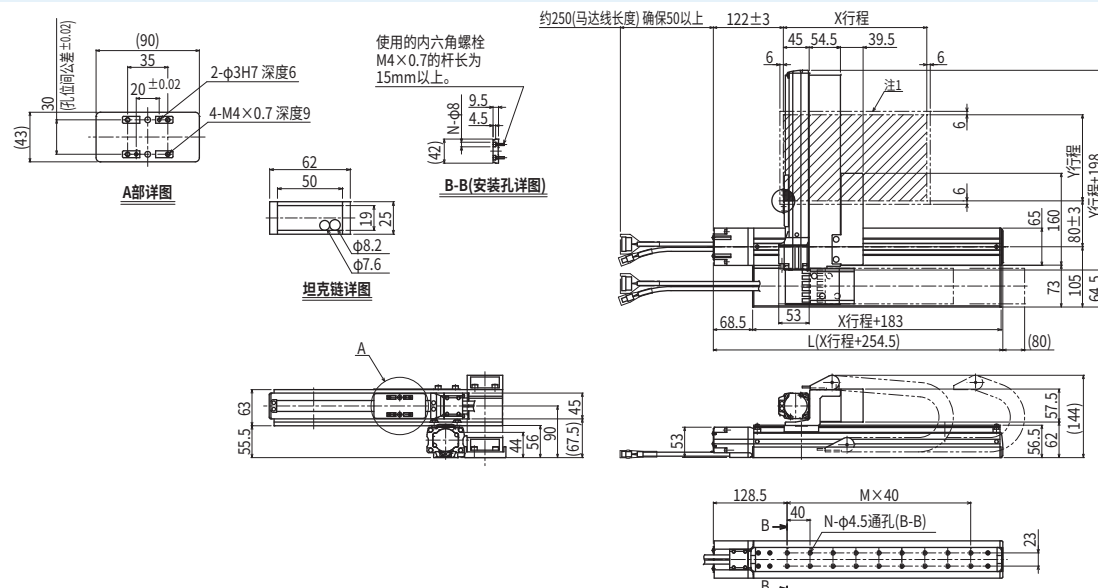


X行程	150	250	350	450	550	650
L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5	904.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38
Y行程	50	100	150	200	250	300
各行程最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X轴		720		600	
速度设定			—		83%	

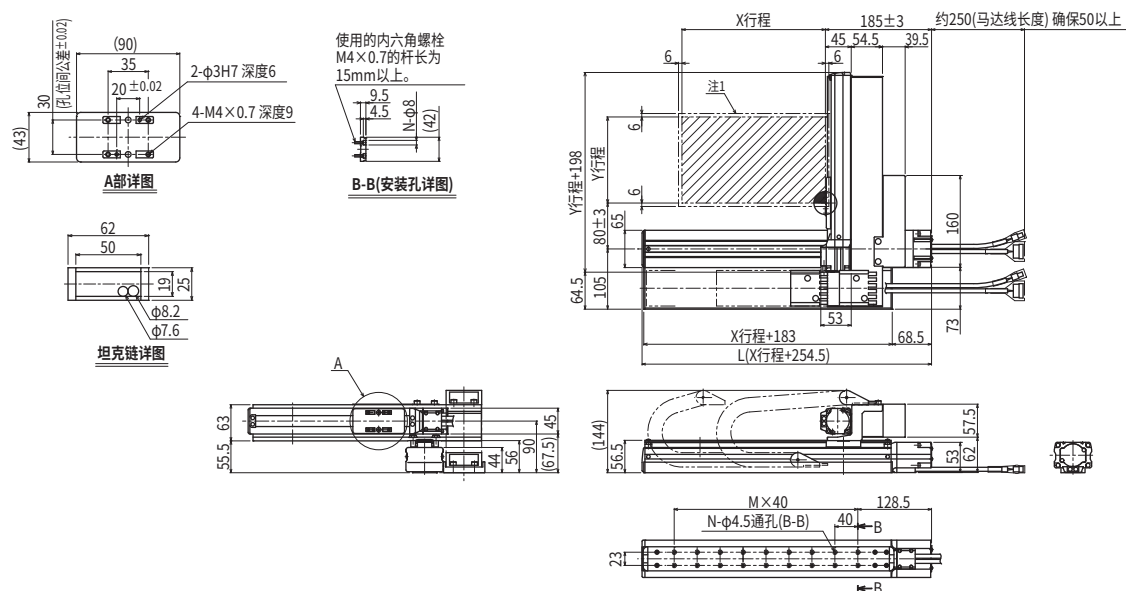
※1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

※2. X轴行程超过650mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

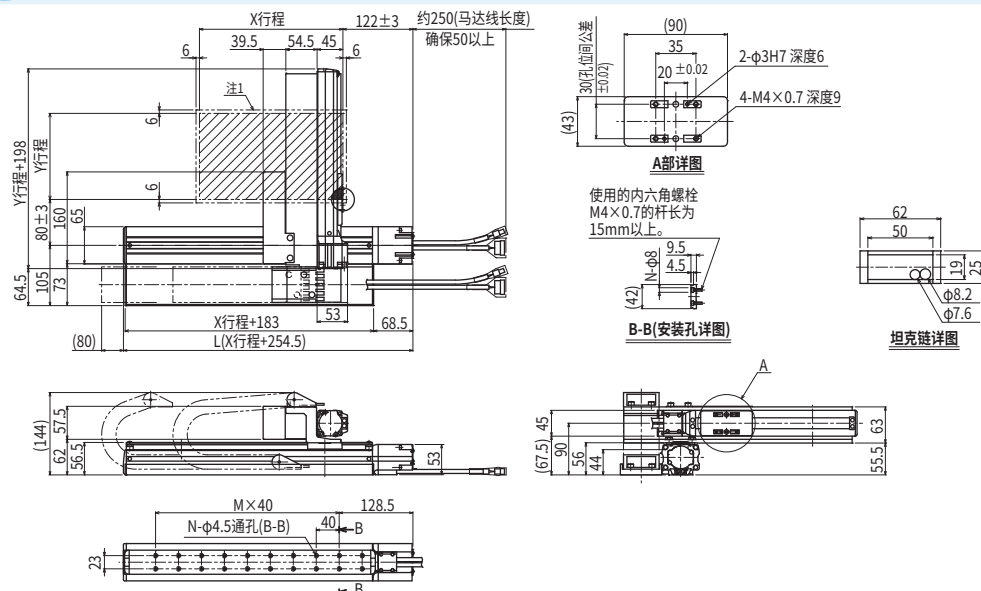
PXYx 2轴 A2



PXYx 2轴 A3



PXYx 2轴 A4



FXYx 2轴

●臂式 ●坦克链



订购型号

FXYx - C					RCX320-2					
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 / 控制轴数	安全标准	选配件A (O.P.A)	选配件B (O.P.B)	视觉系统
	A1 A2 A3 A4		15~105cm	15~55cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m					

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成	—	—
马达输出 AC	100 W	60 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.02 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12
滚珠丝杆导程 ^{※2} (减速比)	20 mm	12 mm
最高速度 ^{※3}	1200 mm/sec	800 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

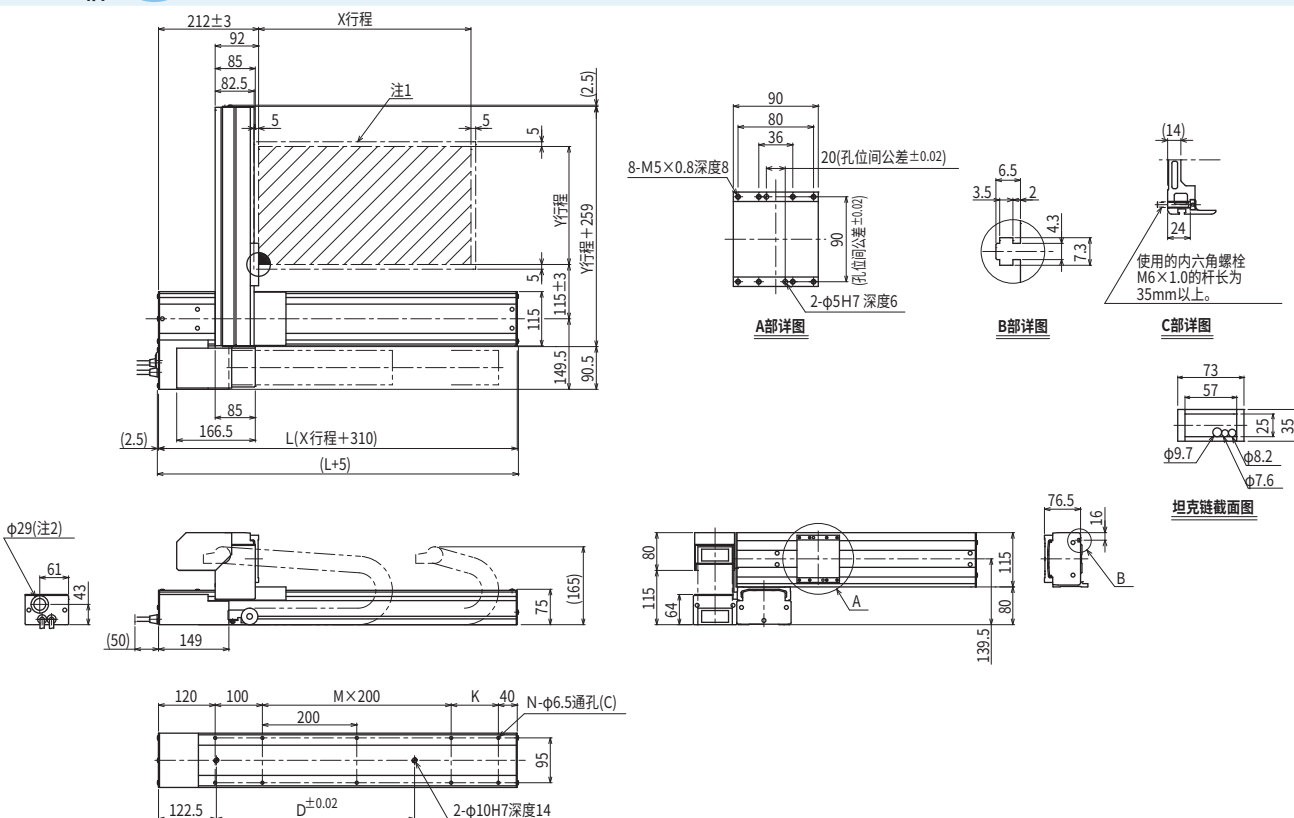
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

FXYx 2轴 A1

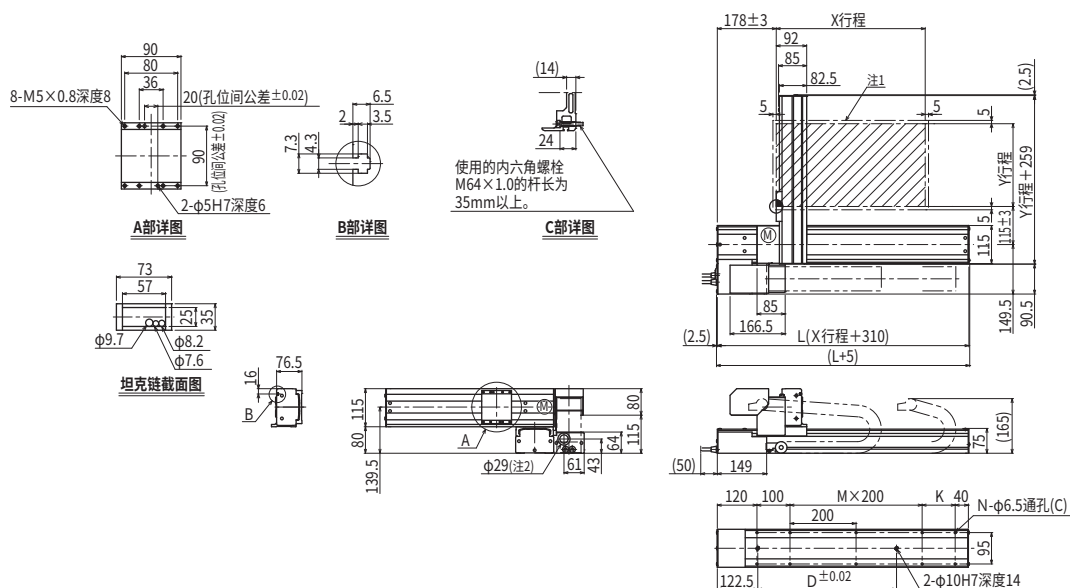


X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200					960	780	600	540	
速度设定	—					80%	65%	50%	45%	

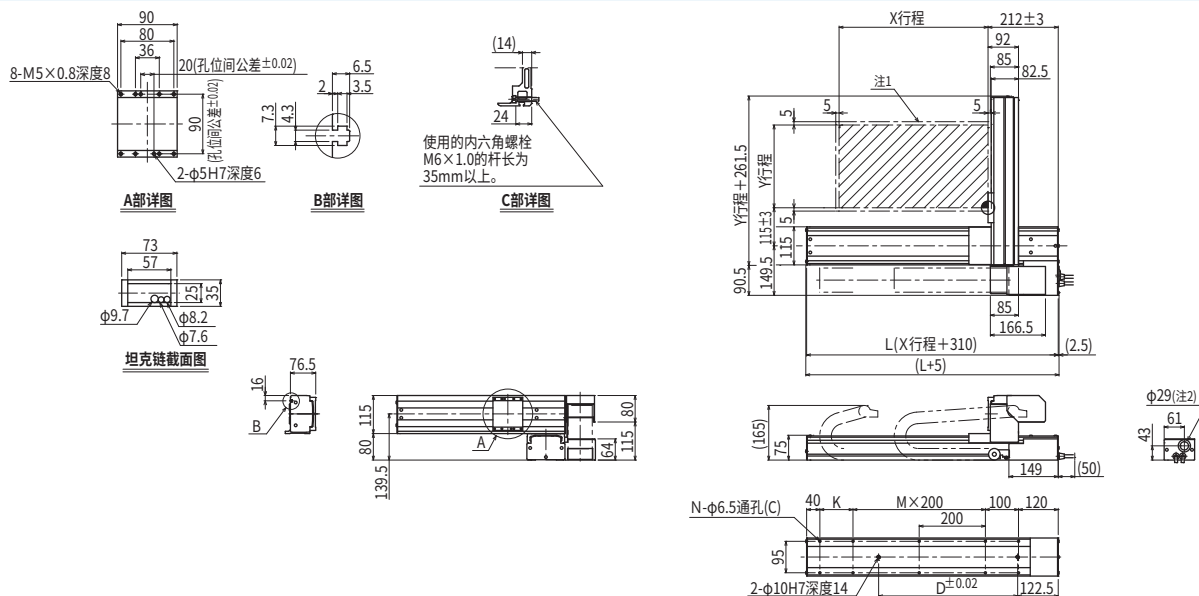
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

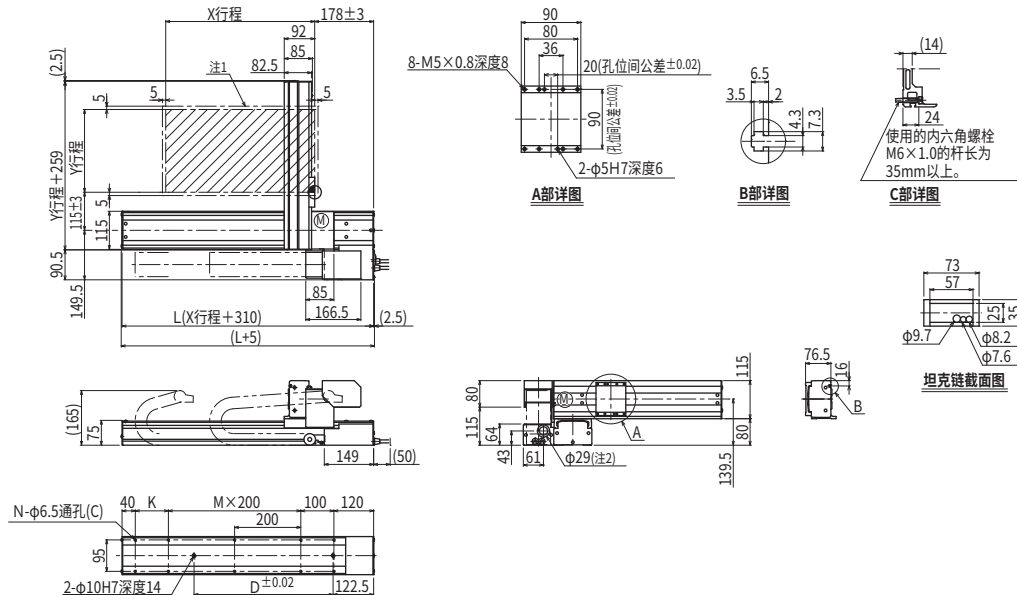
FXYx 2轴 A2



FXYx 2轴 A3



FXYx 2轴 A4



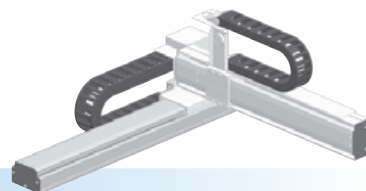
FXYx

2轴/IO

●臂式

●坦克链

●Y轴I/O用坦克链追加型



订购型号

FXYx - C				IO		RCX320-2					
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	ZR轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OPA)	选配件B (OP.B)	视觉系统
	A1 A2 A3 A4		15~105cm	15~55cm		3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m					绝对数据 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成	—	—
马达输出 AC	100 W	60 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.02 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12
滚珠丝杆导程 ^{※2} (减速比)	20 mm	12 mm
最高速度 ^{※3}	1200 mm/sec	800 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※1. 单方向的重复定位精度。

※2. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

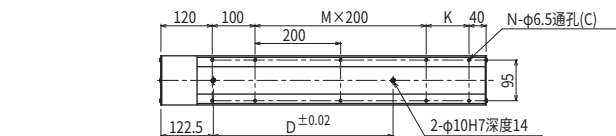
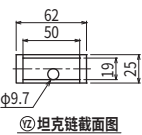
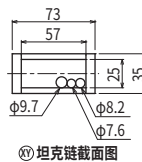
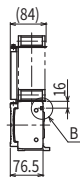
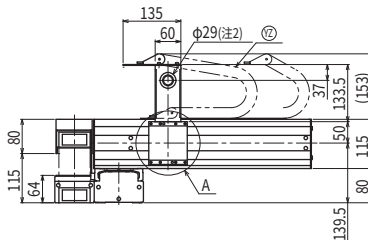
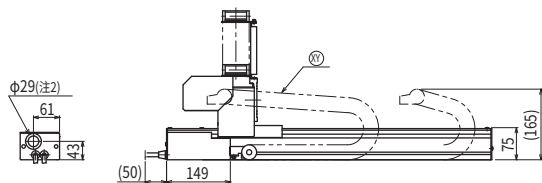
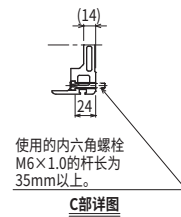
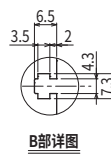
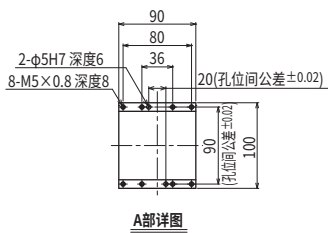
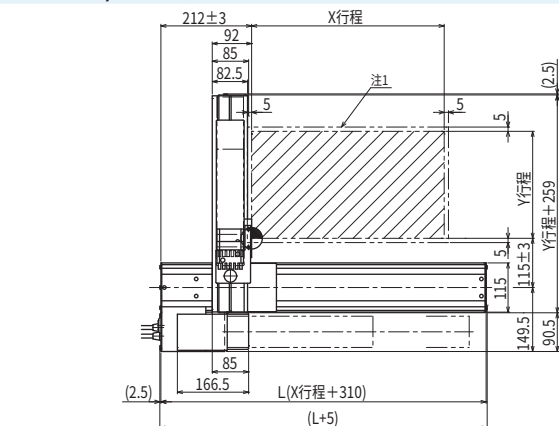
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

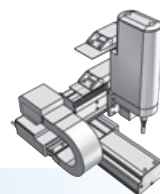
FXYx 2轴/IO (A1)



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
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	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550					
各行程最高速度 ^{※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限停的位置。
注2. 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, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

FXYx - C					15		RCX340-3								
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	通用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
A1	A1	A1	15~105cm	15~55cm	ZS12	ZS6	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZS12	Z轴: ZS6
轴组成	—	—	—	—
马达输出 AC	100 W	60 W	60 W	—
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	—
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12	滚珠丝杆φ12	—
滚珠丝杆导程 ^{※2} (减速比)	20 mm	12 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※3}	1200 mm/sec	800 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~550 mm	150 mm	—
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※1. 单方向的重复定位精度。

※2. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

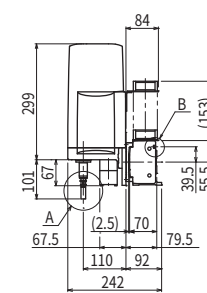
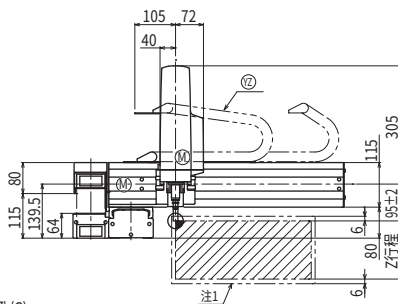
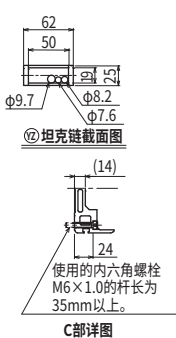
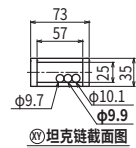
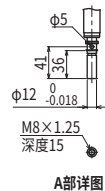
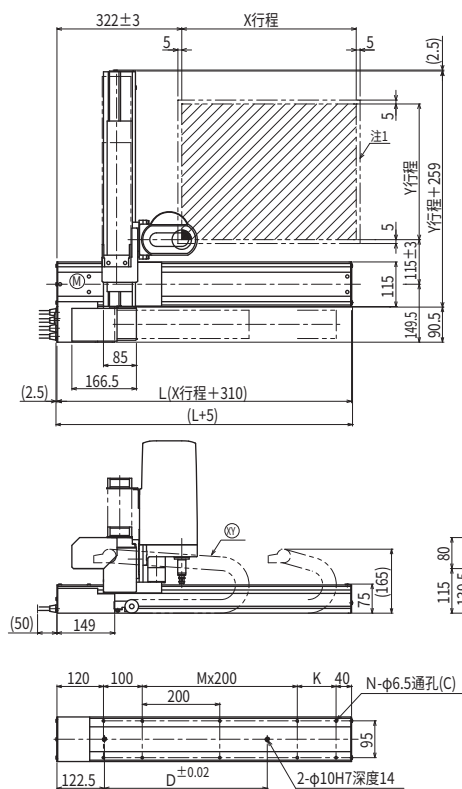
最大可搬运重量

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

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

FXYx 3轴/ZS A1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
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	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550					
Z行程	150									
各行程最高速度 ^{※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限停的位置。
注2. 用户的电缆取出口。

注3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

线性传送模块 CMR200	单轴机器人 GX	线性传送模块 LCMI00	水平多关节机器人 YK-X	单轴机器人 Robonity	线性单轴机器人 PHASER	单轴机器人 FLIP-X	小型单轴机器人 TRANSERVO	直交机器人 XY-X	拾放型机器人 YP-X	洁净型机器人 CLEAN	控制器 CONTROLLER	各种信息 INFORMATION	臂式	支撑龙门式	移动臂式	抬举式	XZ 式
------------------	-------------	------------------	------------------	-------------------	-------------------	-----------------	----------------------	---------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------------	----	-------	------	-----	------

FXYBx

2轴

●臂式 ●坦克链



订购型号

FXYBx - C

机器人主机

电缆

组合

A1

A2

A3

A4

X轴行程

15~245cm

Y轴行程

15~55cm

电缆长度

3L: 3.5m

5L: 5m

10L: 10m

RCX320-2

适用控制器/

控制轴数

安全标准

选配件A (O.P.A)

选配件B (O.P.B)

视觉系统

绝对数据

备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	B10	—
马达输出 AC	100 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
驱动方式	同步带	同步带
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
动作范围	150~2450 mm	150~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

最大可搬运重量 (kg)

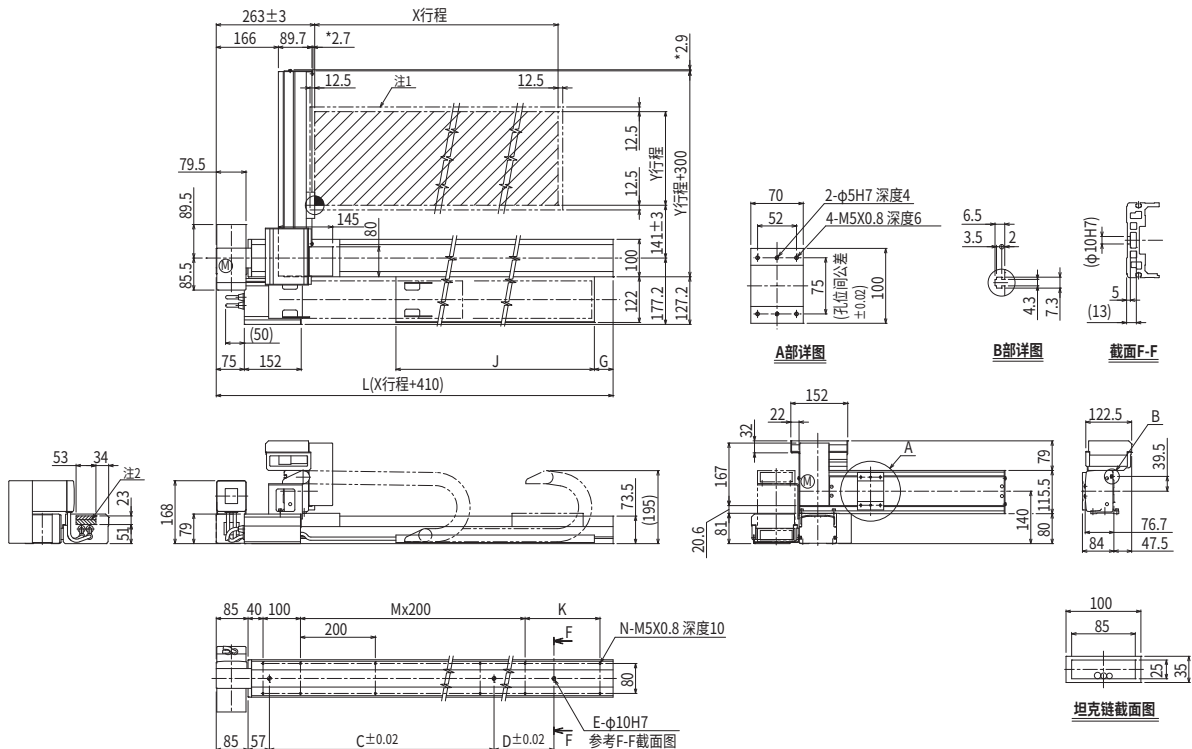
Y行程 (mm)	XY轴
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

FXYBx 2轴

A1



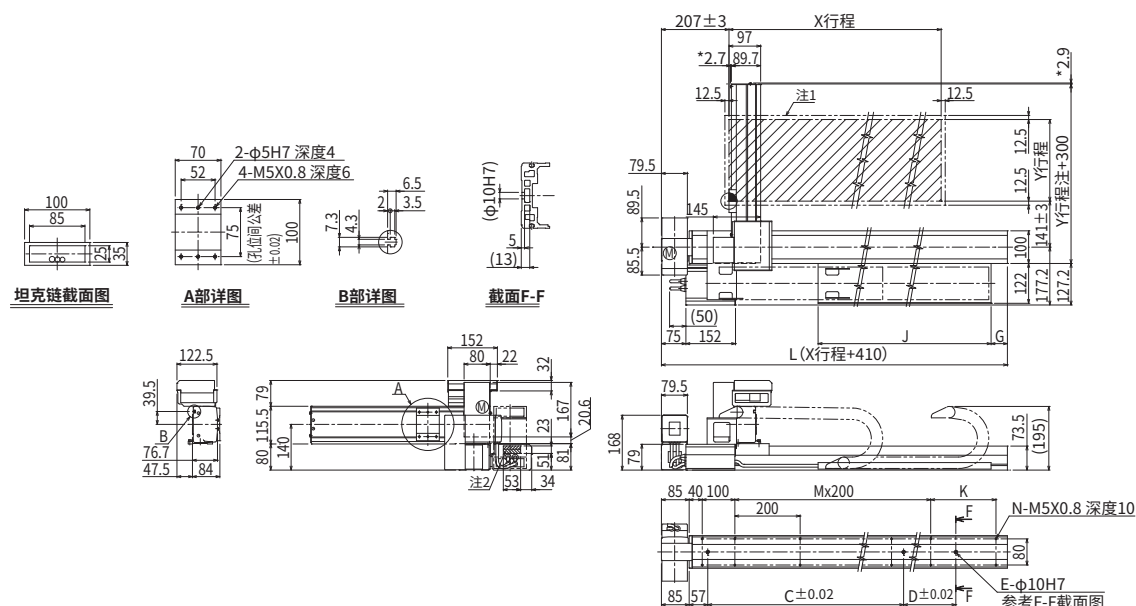
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

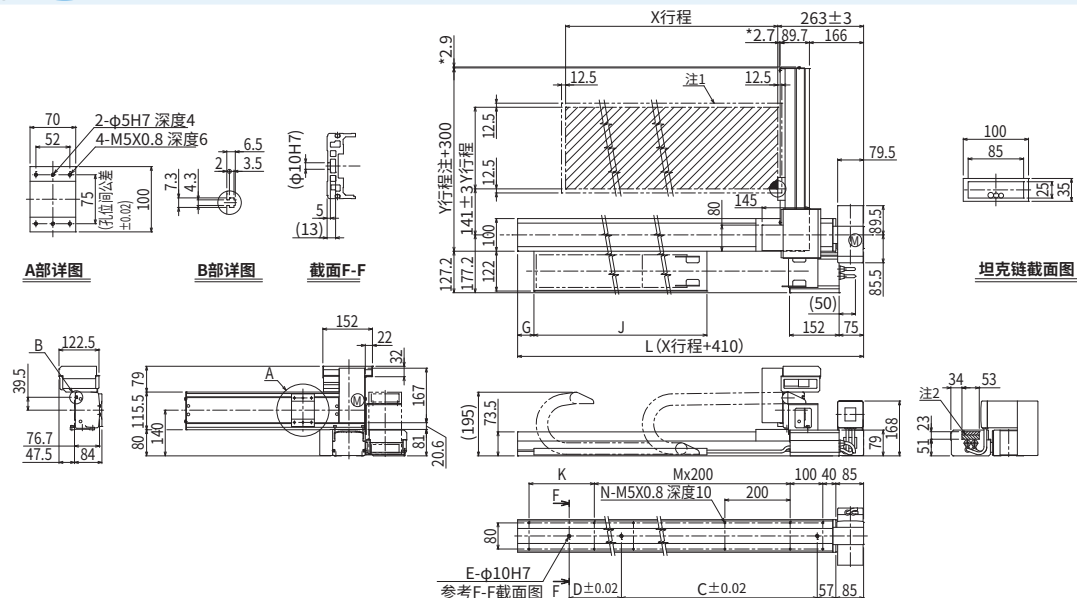
注3. 图中带*的尺寸为螺丝高度。

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
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
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
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
K	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	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Y行程	150	250	350	450	550																			

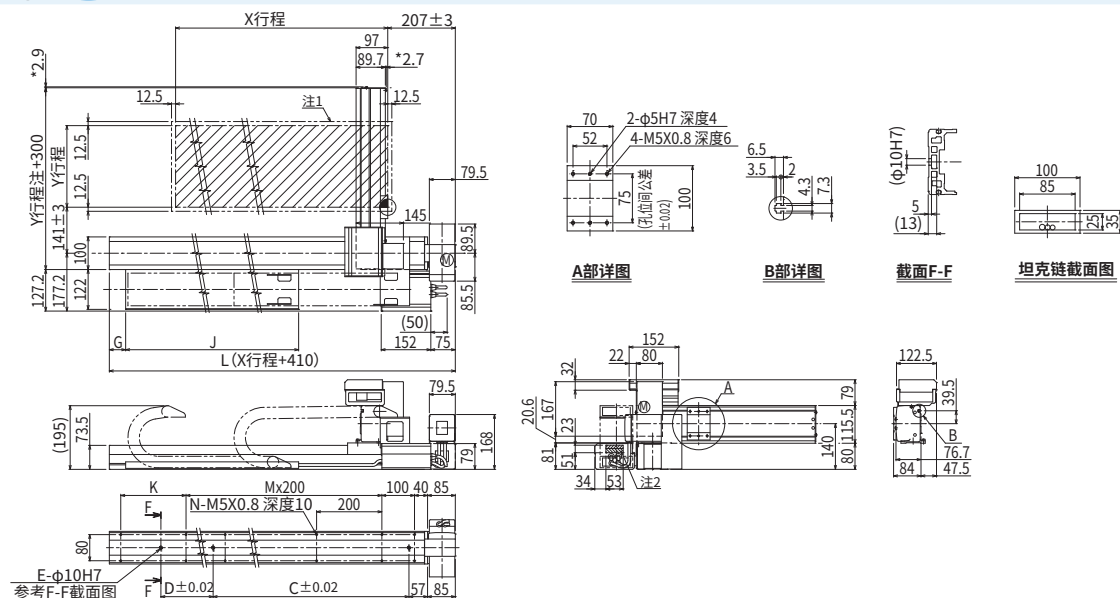
FXYBx 2轴 A2



FXYBx 2轴 **A3**

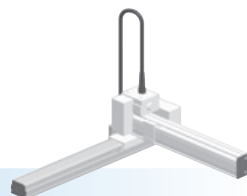


FXYBx 2轴 A4



FXYBx²轴

●臂式 ●自立电缆



订购型号

FXYBx - S

机器人主机

电缆

组合

A1
A2
A3
A4

X轴行程

15~95cm

Y轴行程

15~55cm

电缆长度

3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX320-2

适用控制器/
控制轴数

安全标准

选配件A(OPA)

选配件B(OPB)

视觉系统

绝对数据
备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	B10	—
马达输出 AC	100 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
驱动方式	同步带	同步带
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
动作范围	150~950 mm	150~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

最大可搬运重量

(kg)

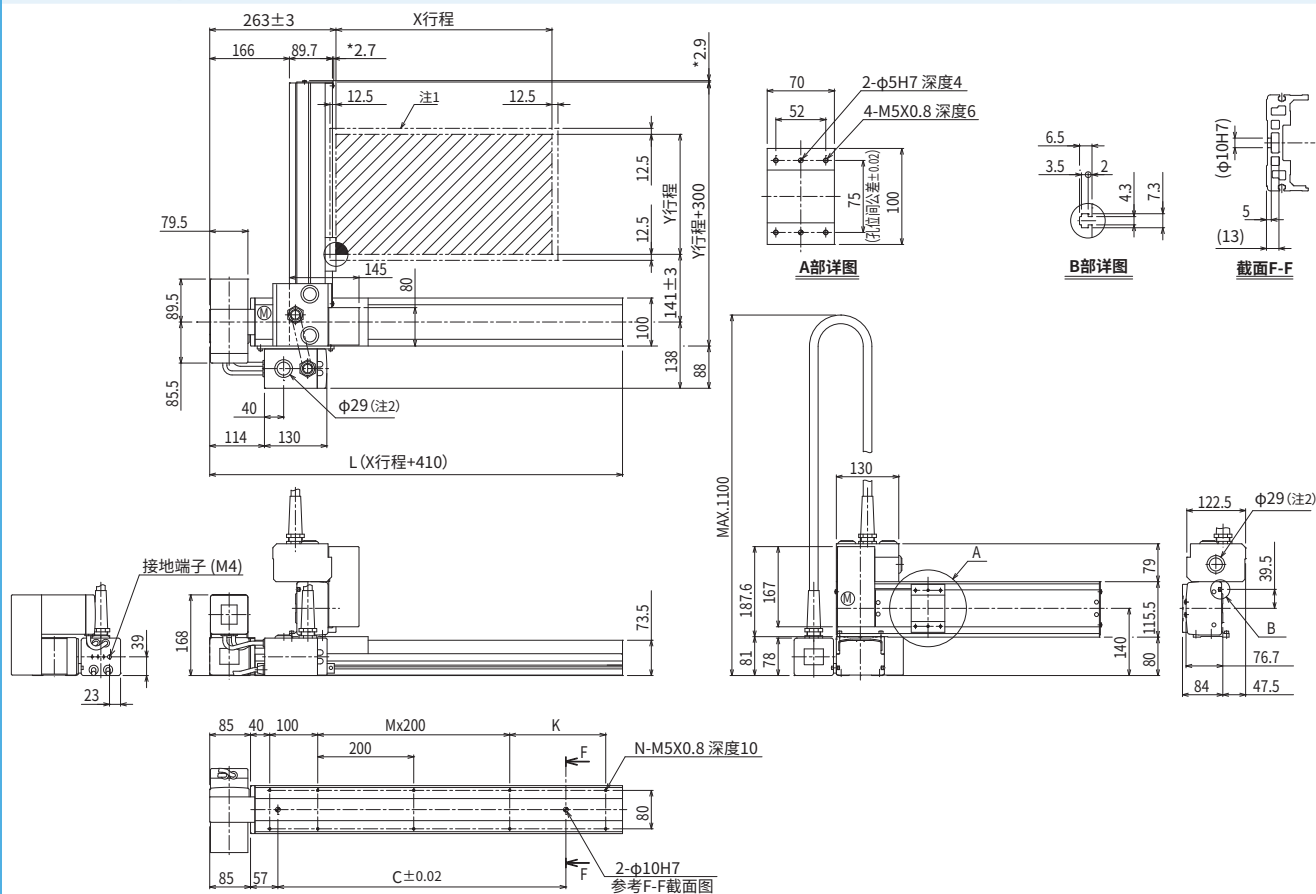
Y行程 (mm)	XY2轴
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

FXYBx 2轴

A1



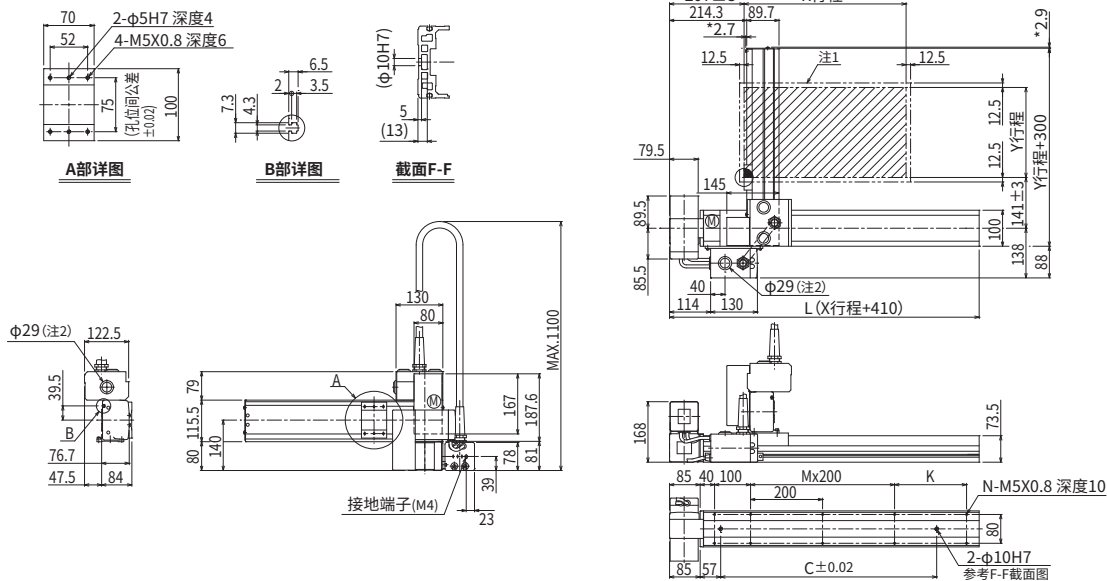
X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550				

注1. 原点回归时的移动范围以及被限位器限位的位置。

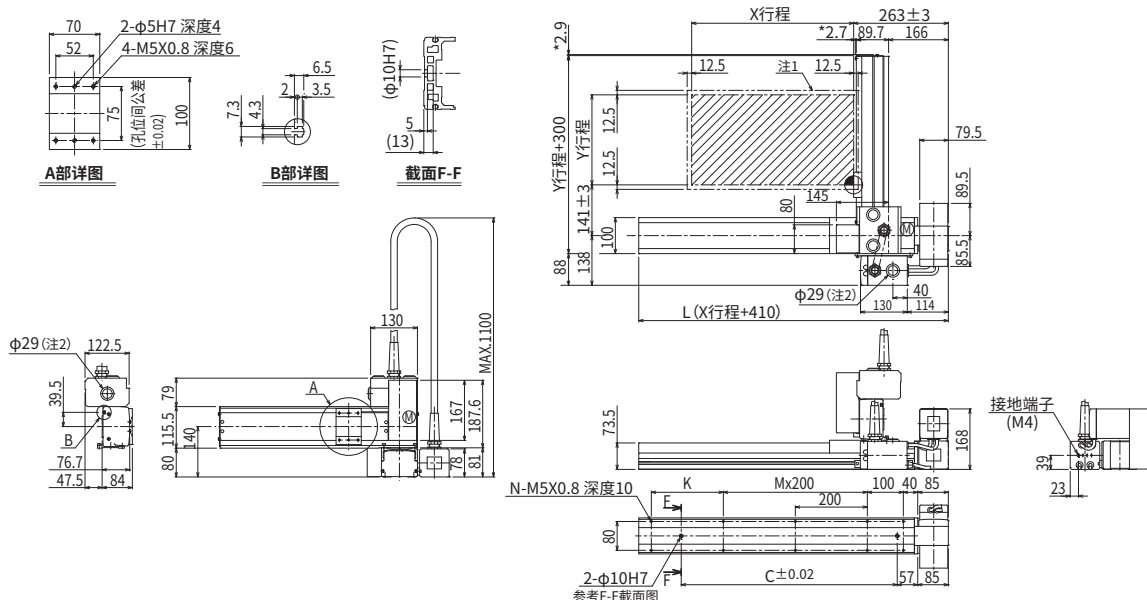
注2. 表示用户用的电缆取出口。

注3. 图中带*的尺寸表示螺丝高度。

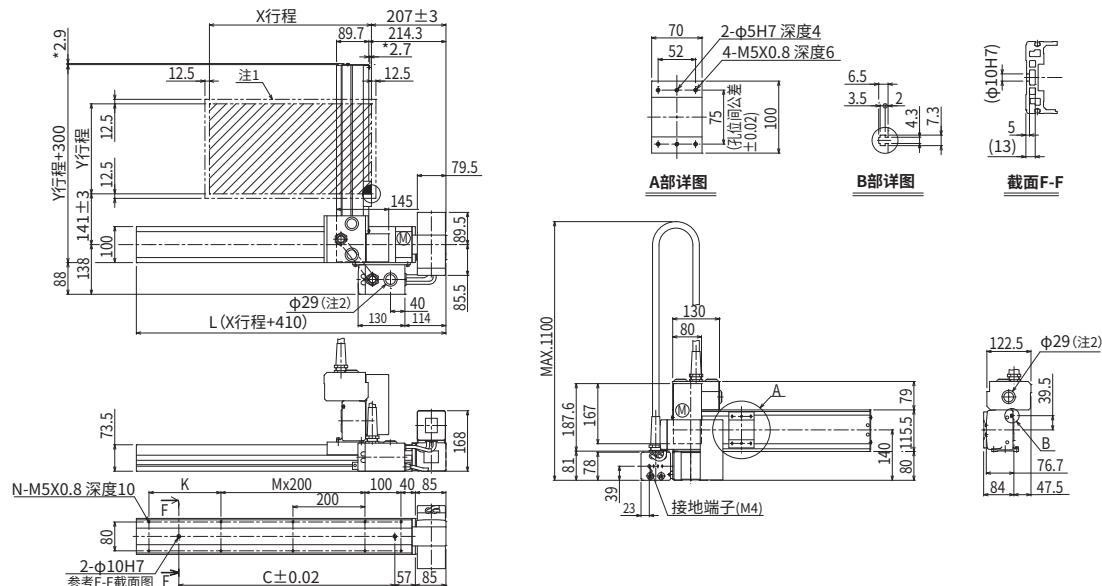
FXyBx 2轴 A2



FXyBx 2轴 A3

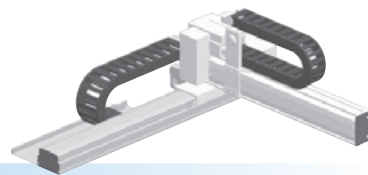


FXyBx 2轴 A4



FXYBx 2轴/IO

●臂式 ●坦克链 ●Y轴I/O用坦克链追加型



订购型号

FXYBx - C					IO		RCX320-2					
机器人主机		电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	ZR轴	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OPA)	选配件B (OPB)	视觉系统	绝对数据备份用电池
			A1 A2 A3 A4	15~245cm	15~55cm		3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m					

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ [P.628](#)

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	B10	—
马达输出 AC	100 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
驱动方式	同步带	同步带
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
动作范围	150~2450 mm	150~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

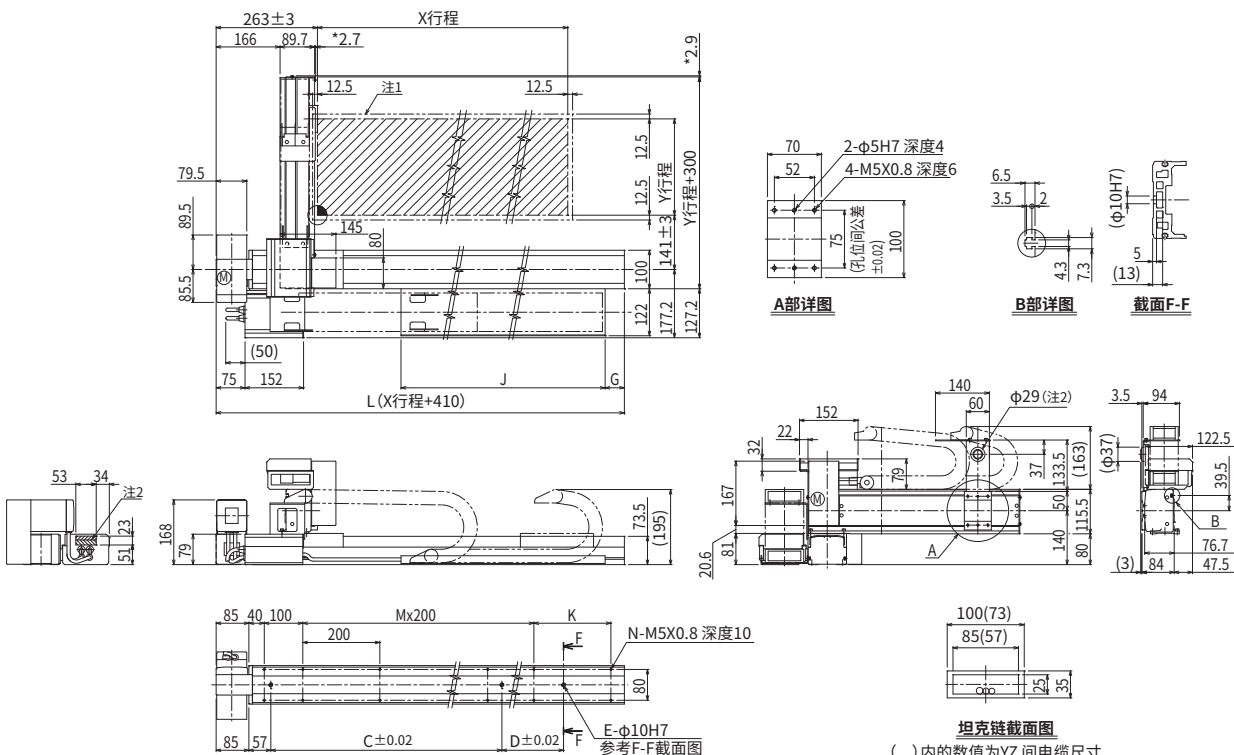
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴 (kg)
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

FXYBx 2轴/IO A1



注1. 原点回归时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

注3. 图中带*的尺寸为螺丝高度。

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
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
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
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
K	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	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Y行程	150	250	350	450	550																			

线性传送模块 CMR200	单轴机器人 GX	线性传送模块 LCMI00	水平多关节机器人 YK-X	单轴机器人 Robonity	线性单轴机器人 PHASER	单轴机器人 FLIP-X	小型单轴机器人 TRANSERVO	直交机器人 XY-X	拾放型机器人 YP-X	洁净型机器人 CLEAN	控制器 CONTROLLER	各种信息 INFORMATION	臂式	支撑龙门式	移动臂式	抬举式	XZ 式
------------------	-------------	------------------	------------------	-------------------	-------------------	-----------------	----------------------	---------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------------	----	-------	------	-----	------

SXYx

2轴

●臂式 ●坦克链



订购型号

SXYx - C

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度
		A1	15~105cm	15~65cm	3L: 3.5m
		A2			5L: 5m
		A3			10L: 10m
		A4			

RCX320-2

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14
马达输出 AC	200 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

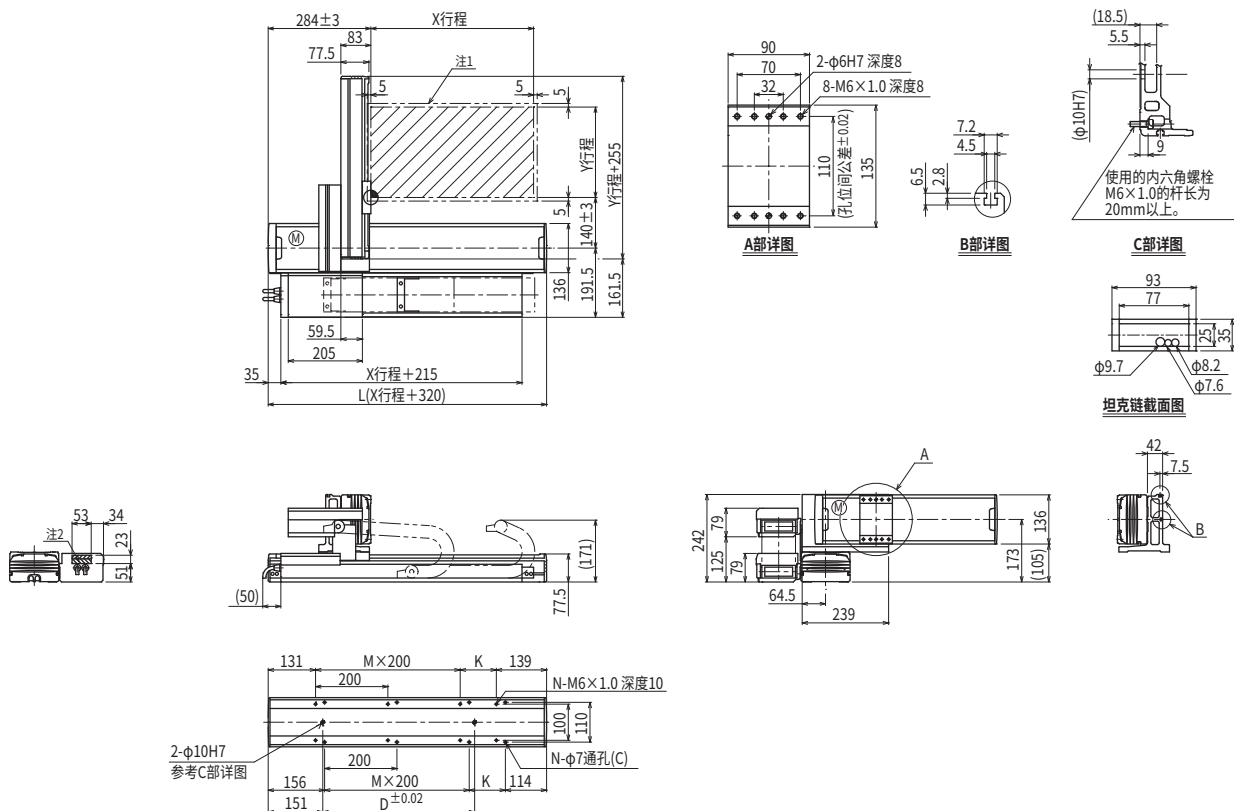
最大可搬运重量 (kg)

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
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴 A1



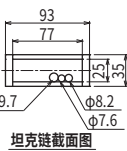
X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Y行程	150	250	350	450	550	650				
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200						960	780	600	540
X轴速度设定	—						80%	65%	50%	45%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

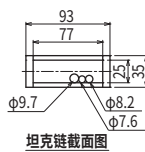
注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

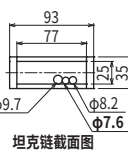
A2



A3



A4



SXYx

2轴

臂式 自立电缆

订购型号

SXYx - S

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度
A1			15~85cm	15~65cm	3L: 3.5m
A2					5L: 5m
A3					10L: 10m
A4					

RCX320-2

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14
马达输出 AC	200 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所列的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

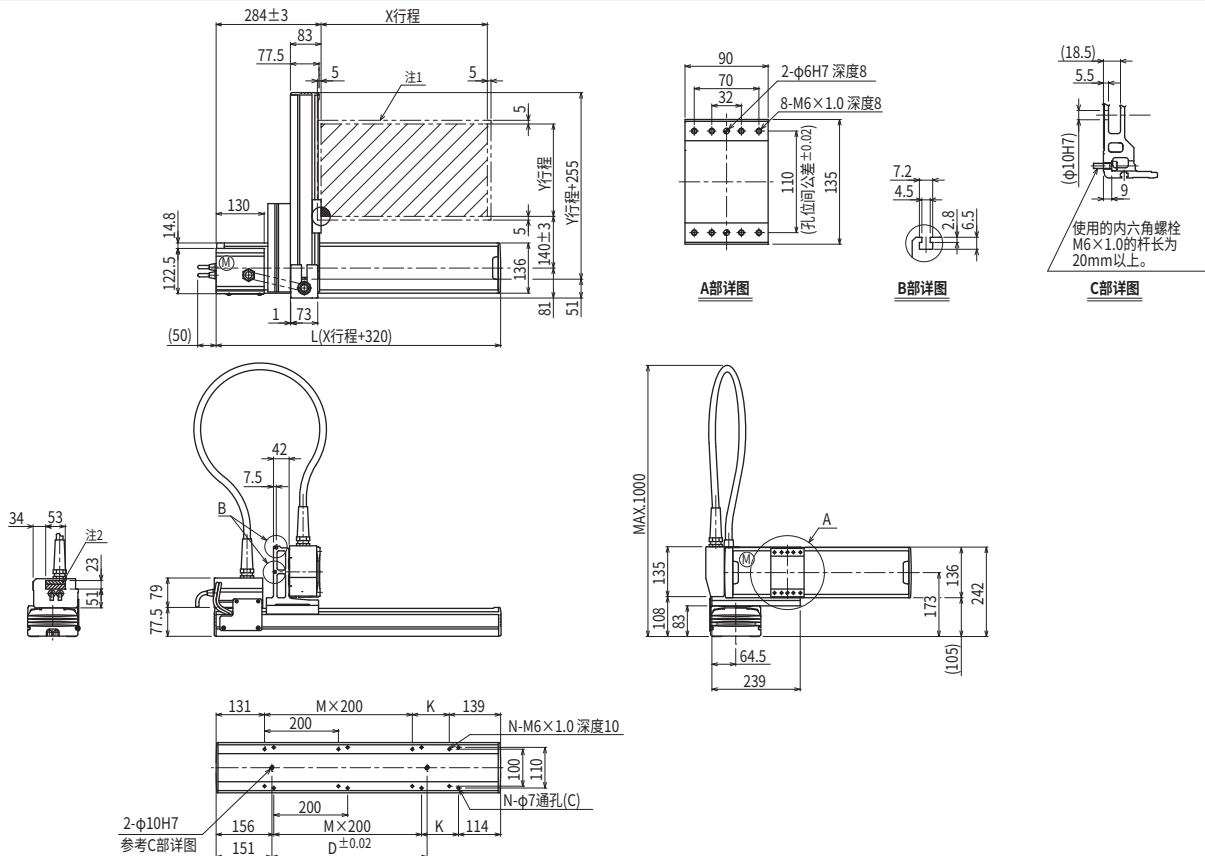
最大可搬运重量

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

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴 A1

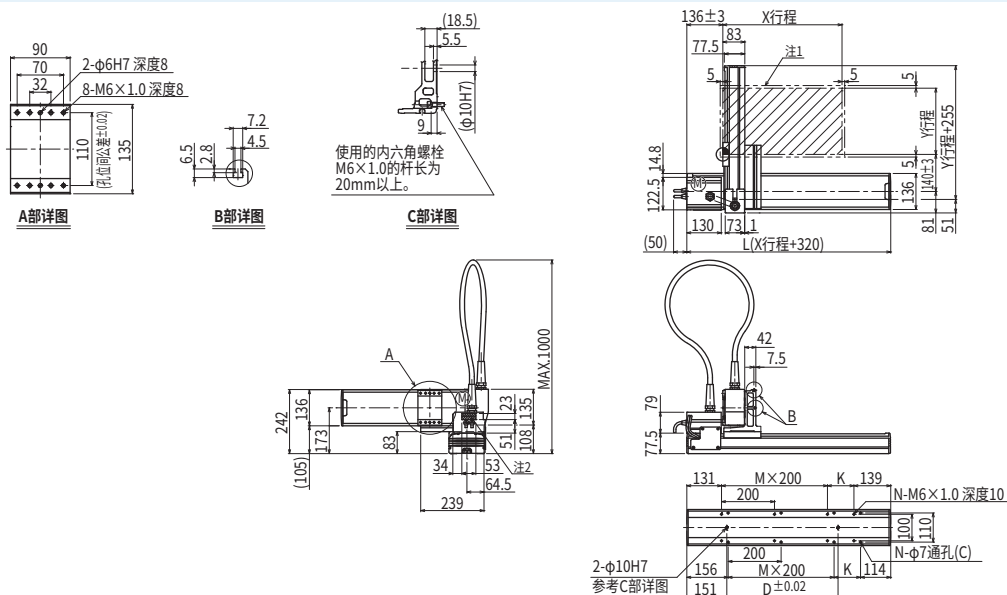


X行程	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Y行程	150	250	350	450	550	650		
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200			960			780	
速度设定	—			80%			65%	

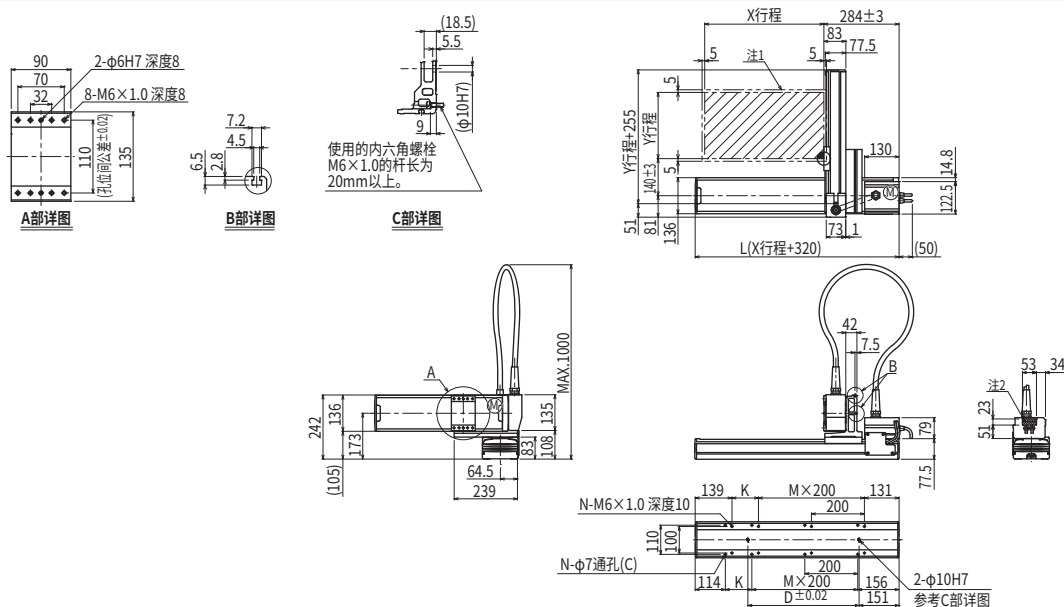
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

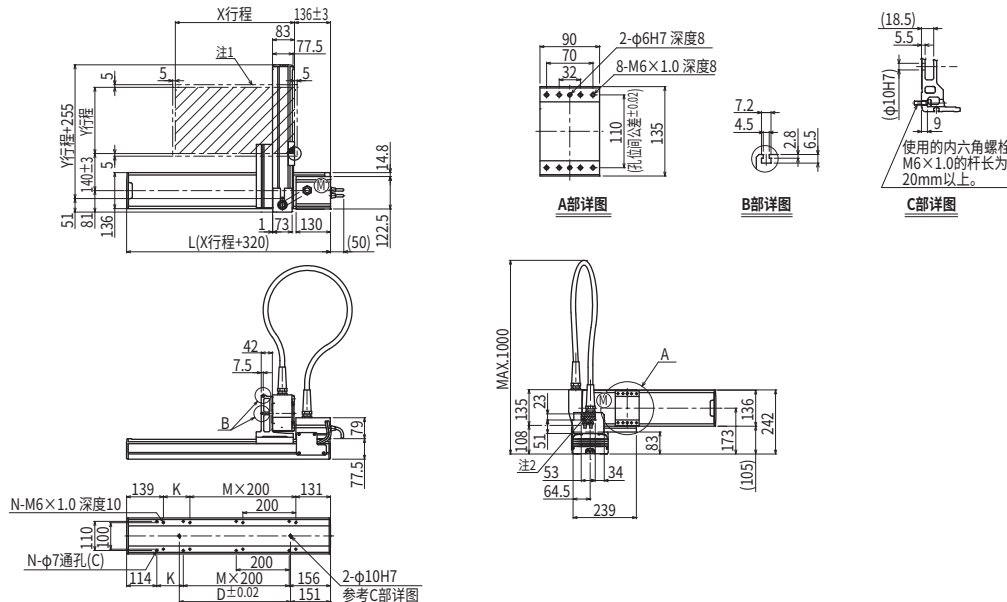
SXYx 2轴 A2



SXYx 2轴 A3



SXYx 2轴 A4



线性传送模块	CMR200
单轴机器人	GX
线性传送模块	LCM100
水平多关节机器人	YK-X
单轴机器人	Robonity
线性单轴机器人	PHASER
单轴机器人	FLIP-X
小型单轴机器人	TRANSERVO
直交机器人	XY-X
拾放型机器人	YP-X
洁净型机器人	CLEAN
控制器	CONTROLLER
各种信息	INFORMATION
臂式	
支撑龙门式	
移动臂式	
抬举式	
XZ 式	

SXYx

3轴/ZF

☒ 臂式

● 坦克链

●Z轴基座固定：滑台移动型(100W)



订购型号

SXYx-C - **组合** - **X轴** - **Y轴** - **ZF** - **Z轴** - **电缆长度** - **RCX340-3** - **安全标准** - **选配件A (OP.A)** - **选配件B (OP.B)** - **选配件C (OP.C)** - **选配件D (OP.D)** - **选配件E (OP.E)** - **绝对数据备份电池**

机器人主机 - 电缆 - 组合 (A1, A2, A3, A4) - X轴 (15~105cm) - Y轴 (15~65cm) - ZR轴 - Z轴 (15~35cm) - 电缆长度 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m) - 适用控制器 / 控制轴数 - 安全标准 - 选配件A (OP.A) - 选配件B (OP.B) - 选配件C (OP.C) - 选配件D (OP.D) - 选配件E (OP.E) - 绝对数据备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

■ 基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{*1}	F14H	F14	F10-BK
马达输出 AC	200 W	100 W	100 W
重复定位精度 ^{*2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{*3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{*4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

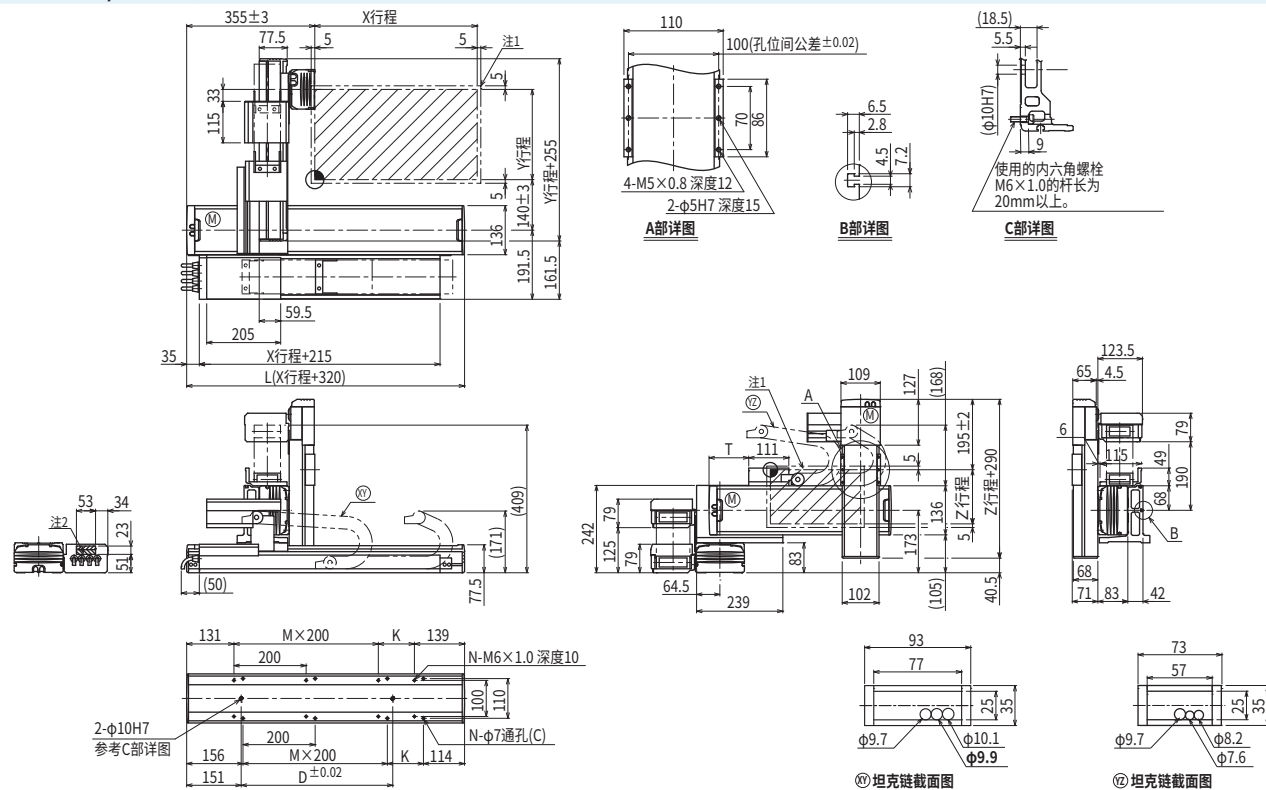
■ 最大可搬运重量

	Z行程(mm)		
Y行程(mm)	150	250	350
150	10	10	10
250	10	10	9
350	9	8	7
450	7	6	5
550	5	4	3
650	3	2	1

■ 适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 3轴/ZF **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				
T	55	110	165	220	275	330				
Z行程	150	250	350							
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限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示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,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

SXYx

3轴/ZFL20

●臂式

●坦克链

●Z轴基座固定: 滑台移动型 (200W)



订购型号

SXYx - C - [组合] - [X轴] - [Y轴] - [Z轴] - [ZFL20] - [RCX340-3] - [安全标准] - [选配件A (OP.A)] - [选配件B (OP.B)] - [选配件C (OP.C)] - [选配件D (OP.D)] - [选配件E (OP.E)] - [绝对数据备份用电池]

机器人主机 - 电缆 - 组合 (A1, A2, A3, A4) - X轴 (15~105cm) - Y轴 (15~65cm) - Z轴 (15~35cm) - 电缆长度 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m) - 适用控制器 / 控制轴数 - 安全标准 - 选配件A (OP.A) - 选配件B (OP.B) - 选配件C (OP.C) - 选配件D (OP.D) - 选配件E (OP.E) - 绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	F10H-BK
马达输出 AC	200 W	100 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

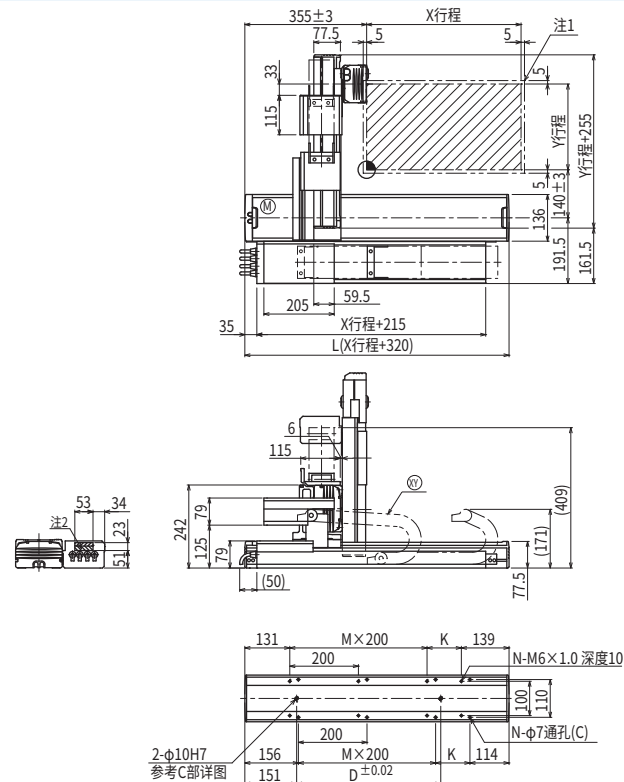
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	7	6
450	6	5	4
550	4	3	2
650	2	1	1

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 3轴/ZFL20 (A1)

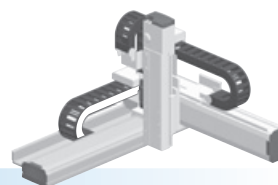


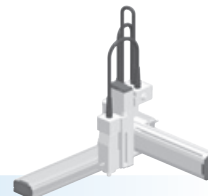
X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Y行程	150	250	350	450	550	650				
T	55	110	165	220	275	330				
Z行程	150	250	350							
各行程最高速度 ^{※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限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示用户的电缆出口。

注3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。





订购型号

机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
		A1 A2 A3 A4	15~ 85cm	15~ 65cm		15~ 35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK	R5
马达输出 AC	200 W	100 W	100 W	50 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
动作范围	150~850 mm	150~650 mm	150~350 mm	360°
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

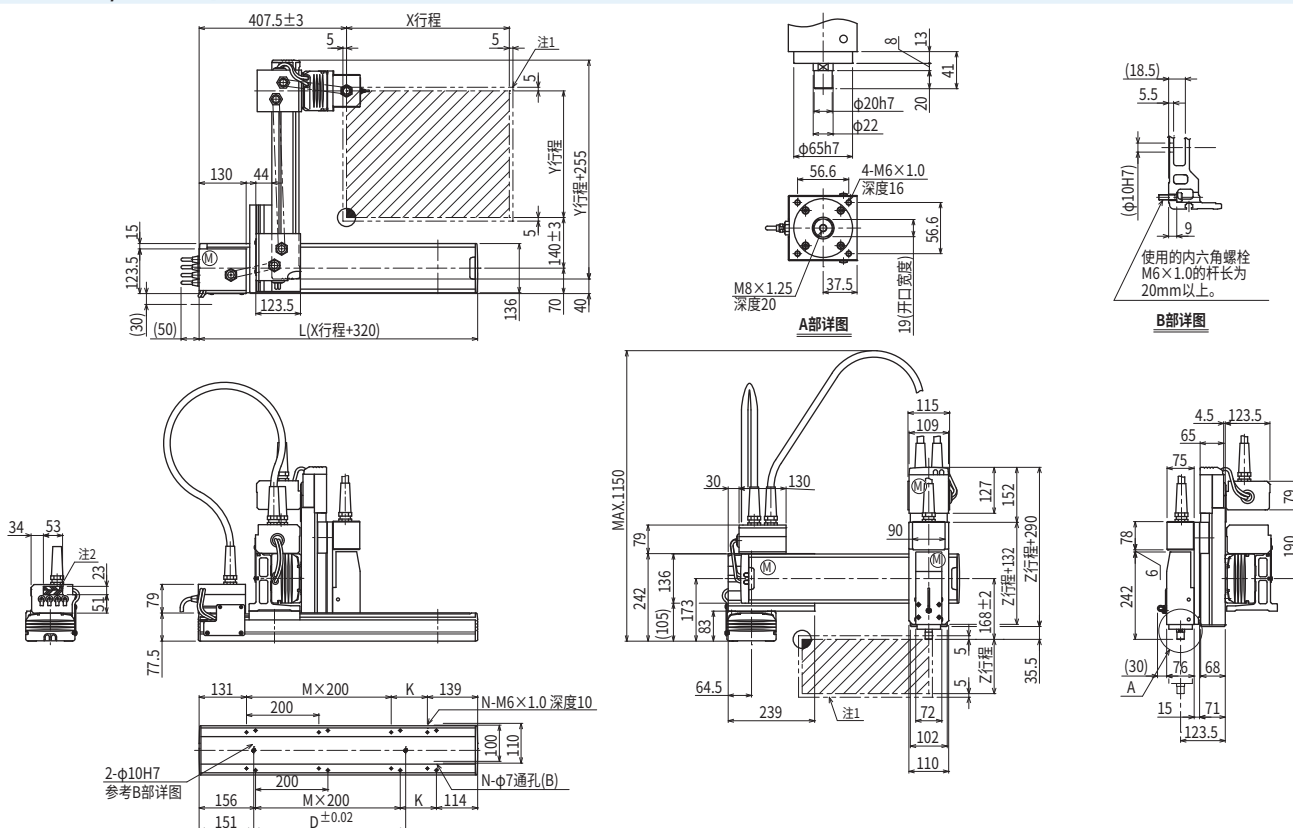
最大可搬运重量 (kg)

	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	1	—	—

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 4轴/ZRF A1

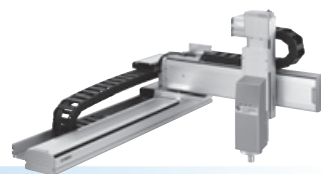


X行程	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Y行程	150	250	350	450	550	650		
Z行程	150	250	350					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200				960		780	
速度设定	—				80%		65%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示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, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考下表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

SXYx - C

组合

A1

A2

A3

A4

X轴

15~105cm

Y轴

15~55cm

ZR轴

Z轴

15~35cm

电缆长度

3L:3.5m

5L:5m

10L:10m

适用控制器 / 控制轴数

RCX340-4

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电缆

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶

P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	F10H	R5
马达输出 AC	200 W	100 W	200 W	50 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	20 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	360 °/sec
动作范围	150~1050 mm	150~550 mm	150~350 mm	360 °
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

- ※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. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

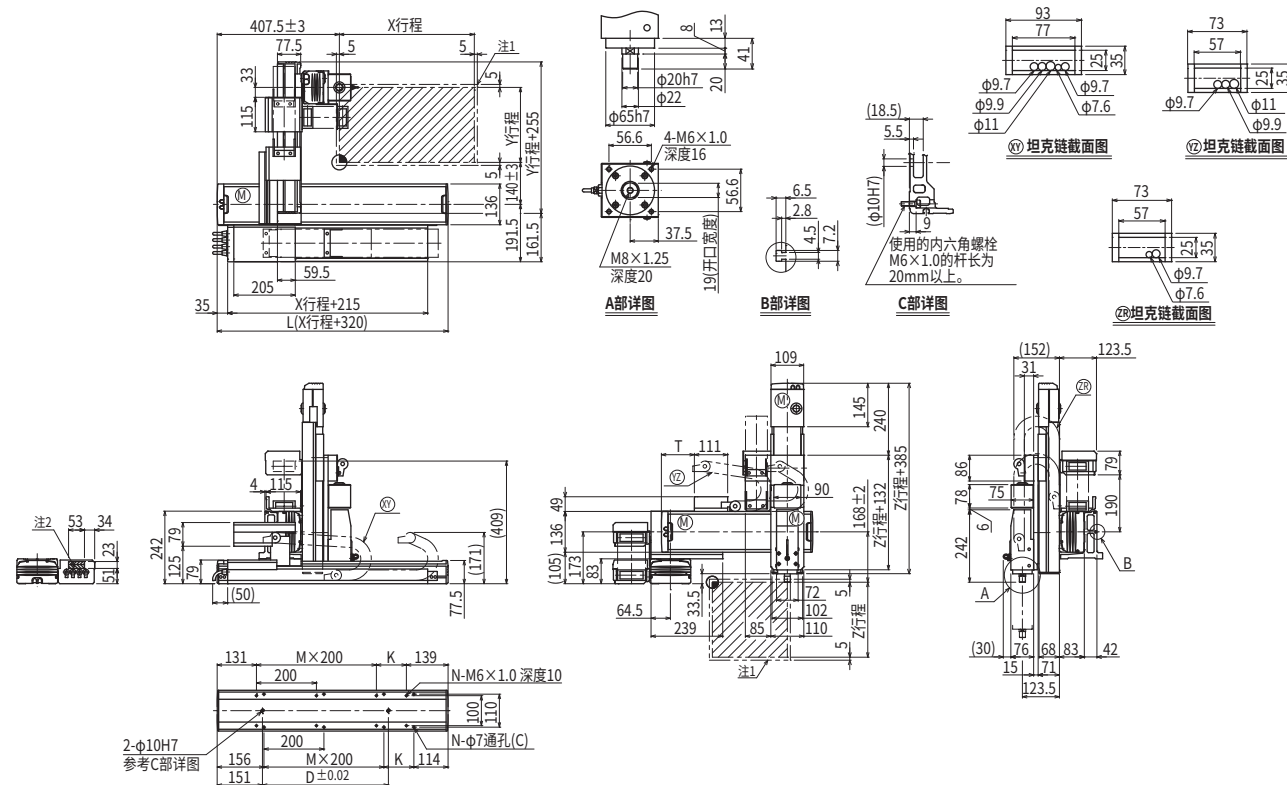
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	150	250	350
150	4	4	4
250	4	4	3
350	4	3	1
450	2	1	—
550	1	—	—

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 4轴/ZRFL20 A1



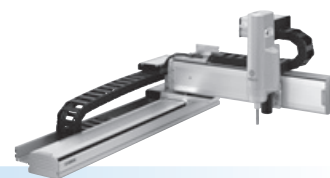
X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Y行程	150	250	350	450	550					
T	55	110	165	220	275					
Z行程	150	250	350							
各行程最高速度 ^{※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限停的位置。
 注2. 斜线部分位置表示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, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

SXYx

4轴/ZRS

●臂式 ●坦克链 ●轴上下式ZR轴一体型



订购型号

SXYx - C - [] - [] - [] - [] - **15** - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

机器人主机 - 电缆 - 组合 - X轴 - Y轴 - ZR轴 - Z轴 - 电缆长度 - 适用控制器 / 控制轴数 - 安全标准 - 选配件A (OP.A) - 选配件B (OP.B) - 选配件C (OP.C) - 选配件D (OP.D) - 选配件E (OP.E) - 绝对数据备份用电池

组合: A1, A2, A3, A4
X轴: 15~105cm
Y轴: 15~65cm
ZR轴: ZRS12, ZRS6
Z轴: ZRS12, ZRS6
电缆长度: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZRS12	Z轴: ZRS6	R轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	—	—	—
马达输出 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	—
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.005 °	—
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12	滚珠丝杆φ12	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 °/sec
动作范围	150~1050 mm	150~650 mm	150 mm	150 mm	360 °
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m				

※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. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

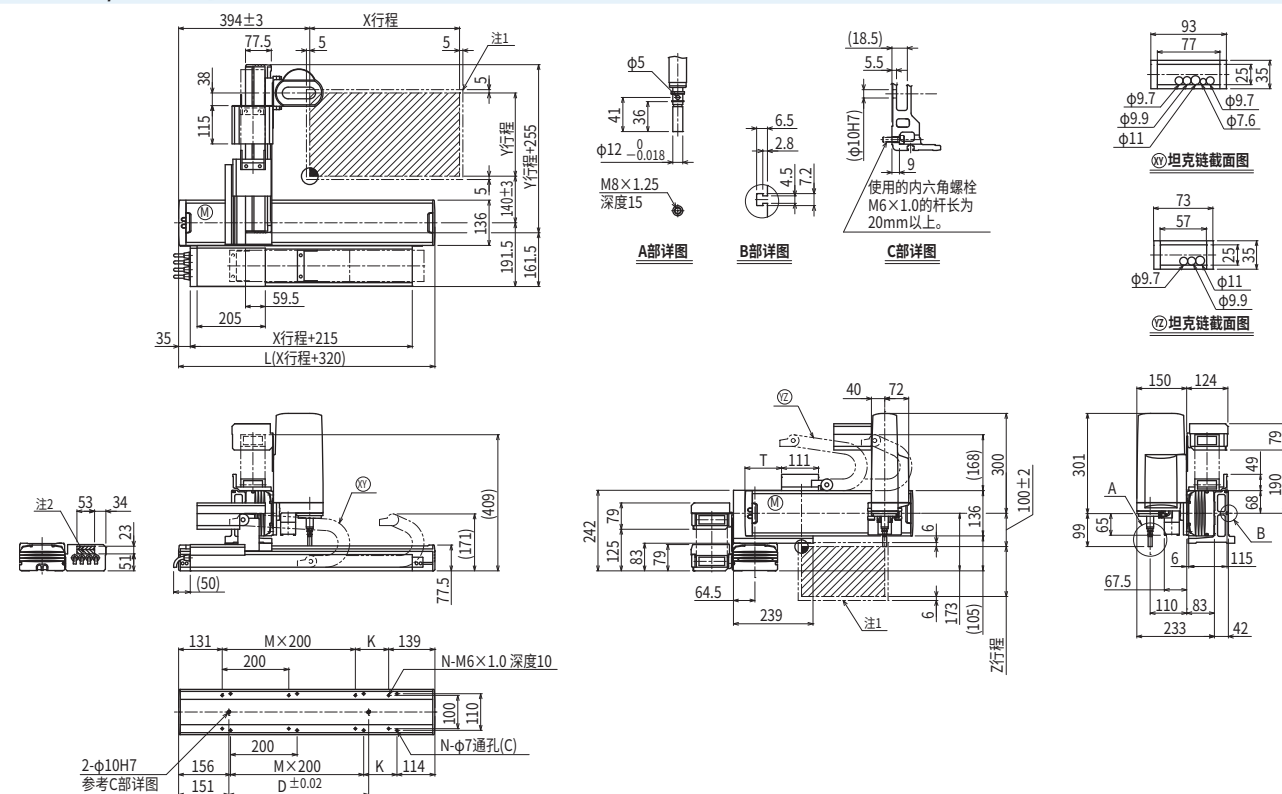
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 4轴/ZRS A1

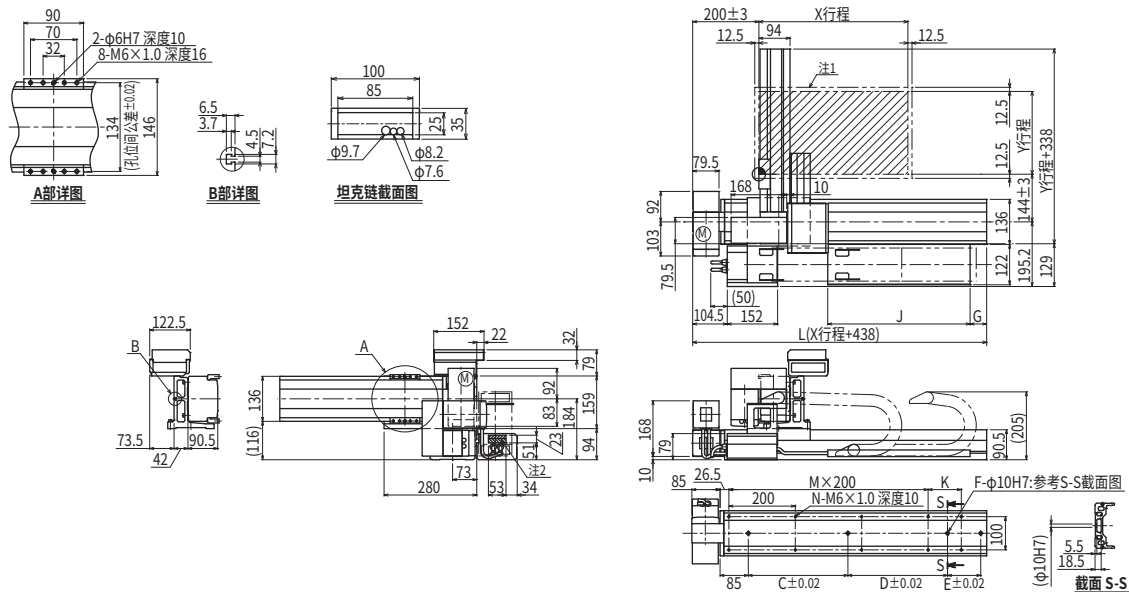


X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Y行程	150	250	350	450	550	650				
T	55	110	165	220	275	330				
Z行程	150									
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴									
速度设定										

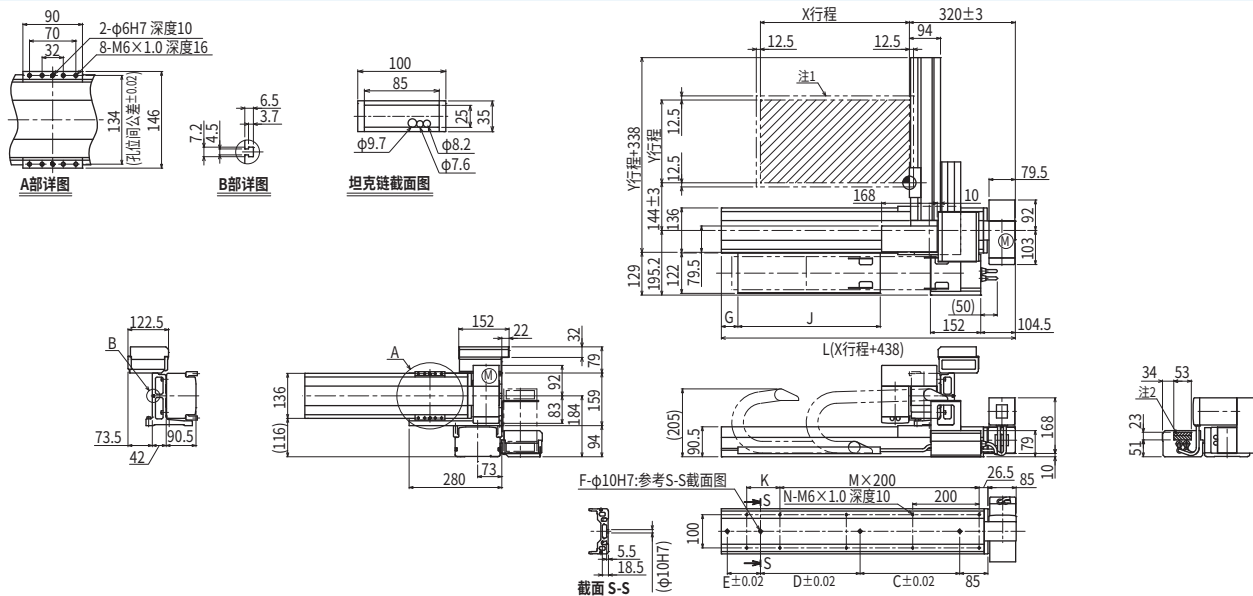
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆出口。

注3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

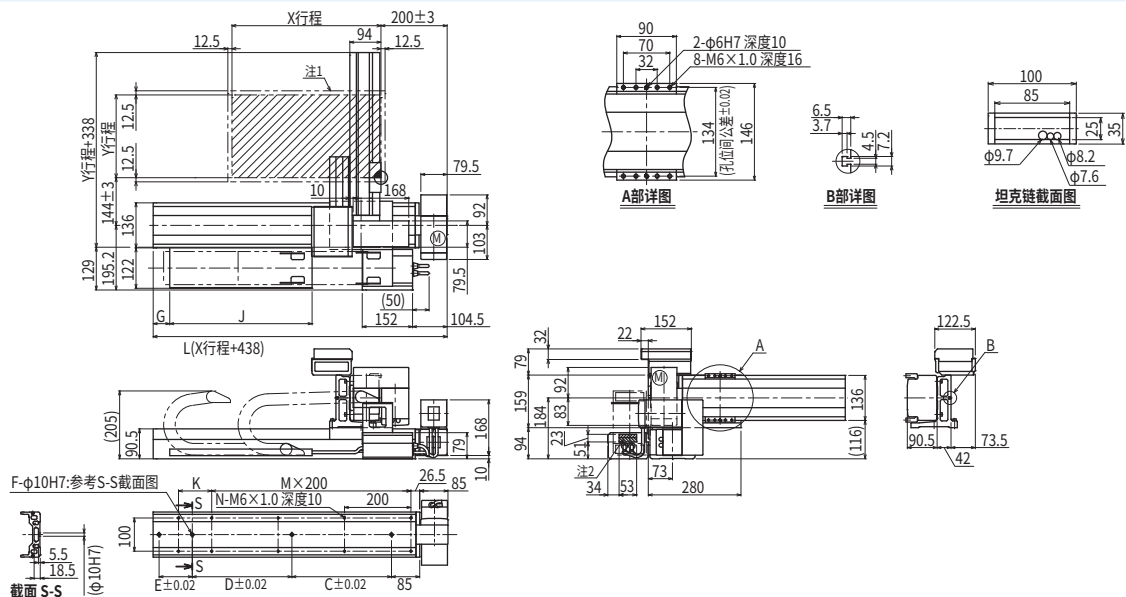
SXYBx 2轴 A2



SXYBx 2轴 A3



SXYBx 2轴 A4

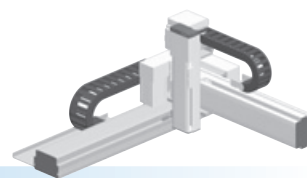


SXYBx 3軸/ZF

☒ 臂式

● 坦克链

●Z轴基座固定：滑台移动型(100W)



订购型号

SXYBx - C

机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	通用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备用电池
		A1 A2 A3 A4	15~305cm	15~55cm		15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638							

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

■ 基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{*1}	B14H	B14	F10-BK
马达输出 AC	200 W	100 W	100 W
重复定位精度 ^{*2}	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	同步带	同步带	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{*3} (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~3050 mm	150~550 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

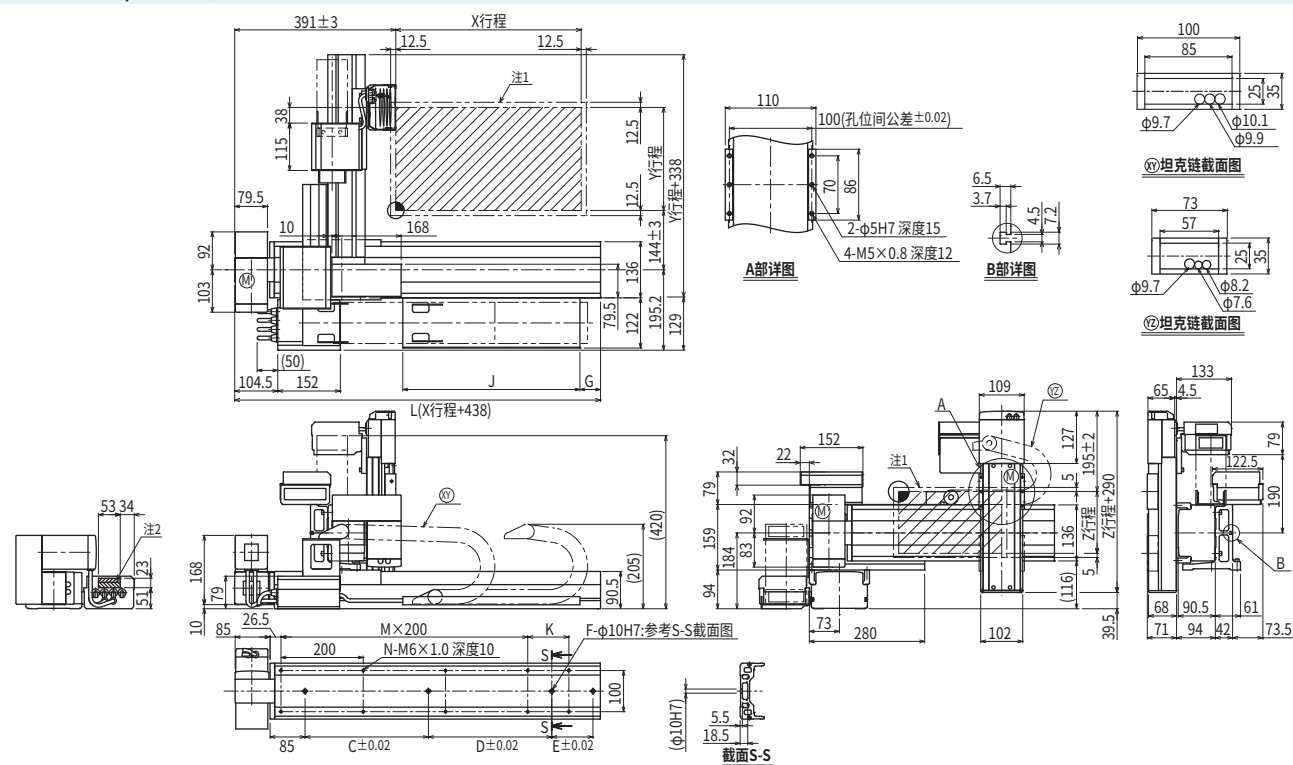
■ 最大可搬运重量

	Z行程(mm)		
Y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
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYBx 3轴/ZF **A1**

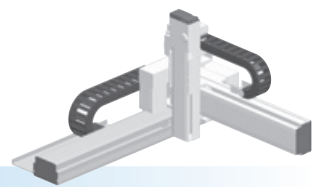


注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。 注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

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	100
C	240	420	600	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960	
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
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	0
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																												

SXYBx 3轴/ZFL20

●臂式 ●坦克链 ●Z轴基座固定: 滑台移动型(200W)



订购型号

SXYBx - C				ZFL20			RCX340-3									
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池		
	A1 A2 A3 A4		15~305cm	15~45cm	15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m										

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	B14H	B14	F10H-BK
马达输出 AC	200 W	100 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	同步带	同步带	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm	20 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~3050 mm	150~450 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

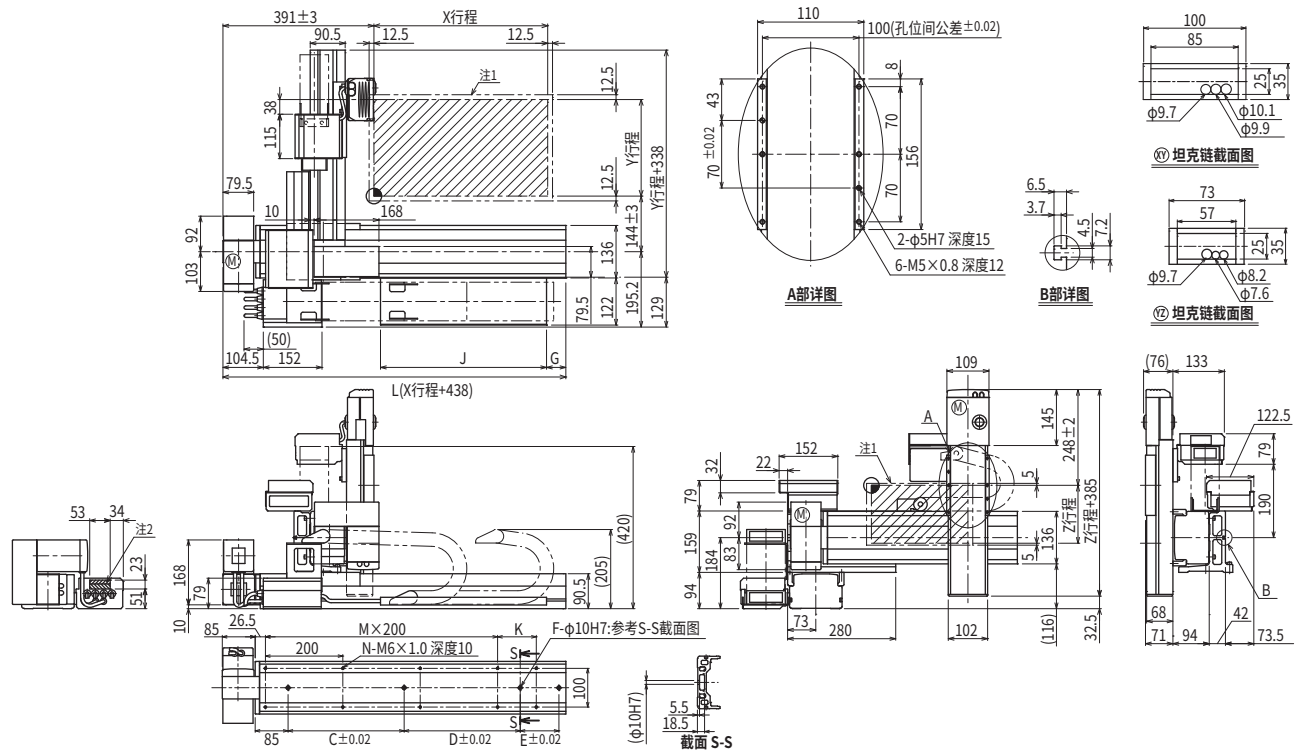
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	150	250	350
150	7	6	5
250	5	4	3
350	3	2	1
450	1	—	—

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYBx 3轴/ZFL20 A1



注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。 注2. 斜线部分位置表示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
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
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																										
Z行程	150	250	350																											

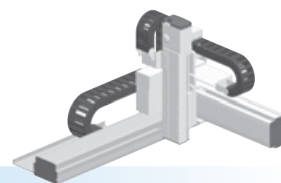
适用控制器

RCX340 ▶ 638

SXYBx

3轴/ZFH

●臂式 ●坦克链 ●Z轴滑台固定: 基座移动型 (200W)



订购型号

SXYBx - C																	ZFH		RCX340-3											
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池															
		A1 A2 A3	15~305cm	15~45cm		15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m																							

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	B14H	B14	F10H-BK
马达输出 AC	200 W	100 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	同步带	同步带	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~3050 mm	150~450 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

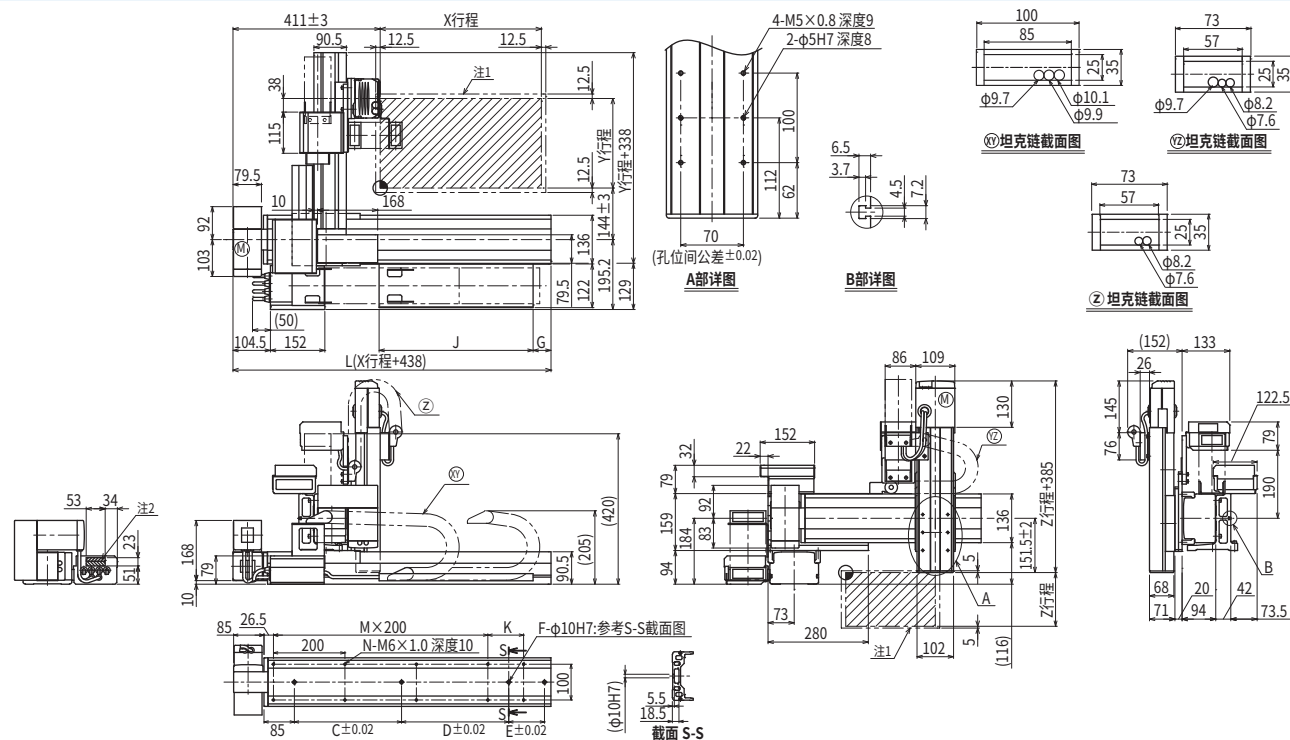
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	150	250	350
150	7	6	5
250	5	4	3
350	3	2	1
450	1	—	—

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYBx 3轴/ZFH A1

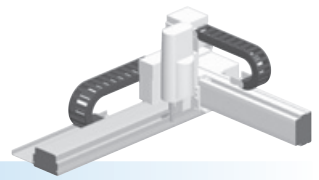


注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。 注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

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
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
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																										
Z行程	150	250	350																											

SXYBx 3轴/ZS

●臂式 ●坦克链 ●Z轴上下型



订购型号

SXYBx - C				ZS - 15		RCX340-3										
机器人主机	电缆	组合 A1 A2 A3 A4	X轴 15~305cm	Y轴 15~55cm	ZR轴 ZS12 ZS6	Z轴	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全 标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备份用电池	

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

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	200 W	100 W	60 W	
重复定位精度※2	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.02 mm	
驱动方式	同步带	同步带	滚珠丝杆φ12	
滚珠丝杆导程※3 (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm	12 mm	6 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
动作范围	150~3050 mm	150~550 mm	150 mm	
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※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. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

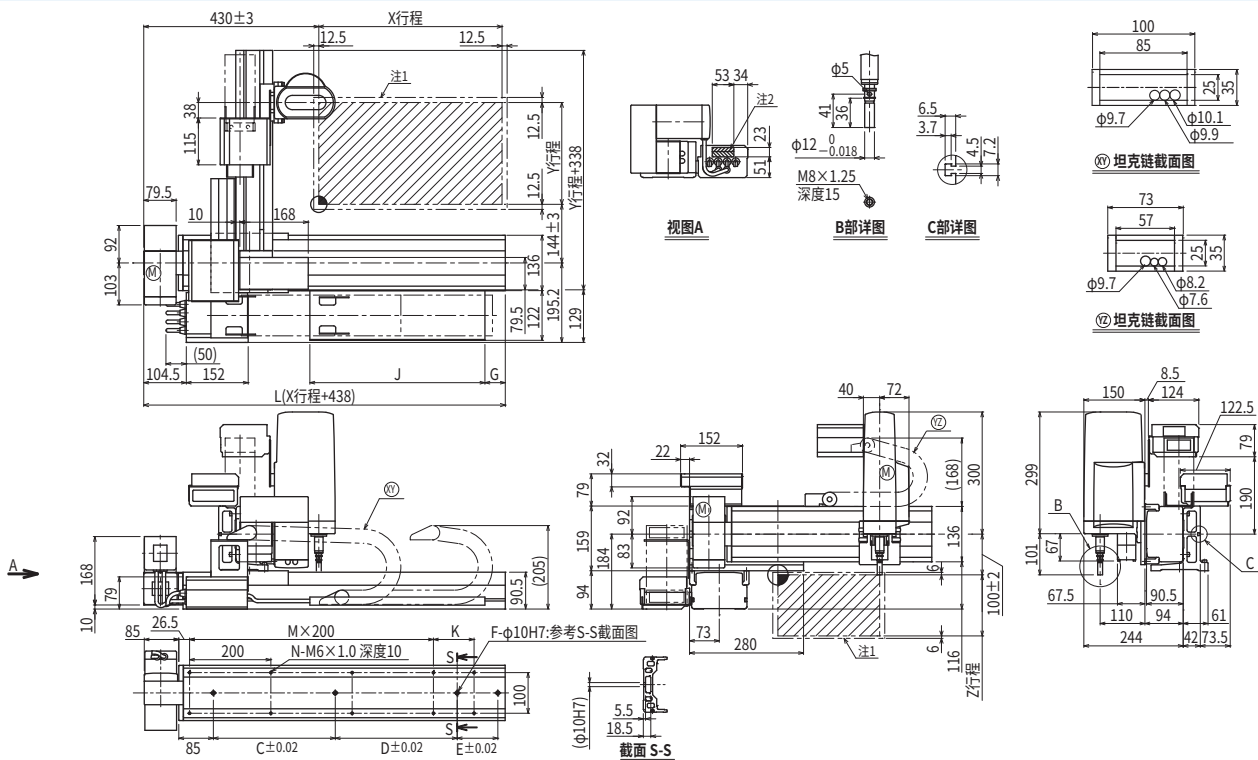
最大可搬运重量 (kg)

Y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
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYBx 3轴/ZS A1



注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。 注2. 斜线部分位置表示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
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
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																													

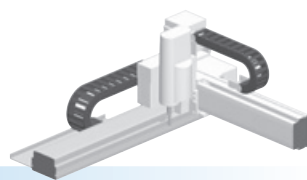
适用控制器

RCX340 ▶ 638

SXYBx

4轴/ZRS

●臂式 ●坦克链 ●轴上下式ZR轴一体型



订购型号

SXYBx - C

组合

X轴

Y轴

ZR轴

Z轴

电缆长度

3L: 3.5m

5L: 5m

10L: 10m

RCX340-4

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OPA)

选配件B (OPB)

选配件C (OPC)

选配件D (OPD)

选配件E (OPE)

绝对数据 备用锂电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZRS12	Z轴: ZRS6	R轴
轴组成 ^{※1}	B14H	B14	—	—	—
马达输出 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	—
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.02 mm	±0.005 °	—
驱动方式	同步带	同步带	滚珠丝杆φ12	谐波齿轮	—
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 °/sec
动作范围	150~3050 mm	150~550 mm	150 mm	—	360 °
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m				

※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. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

最大可搬运重量

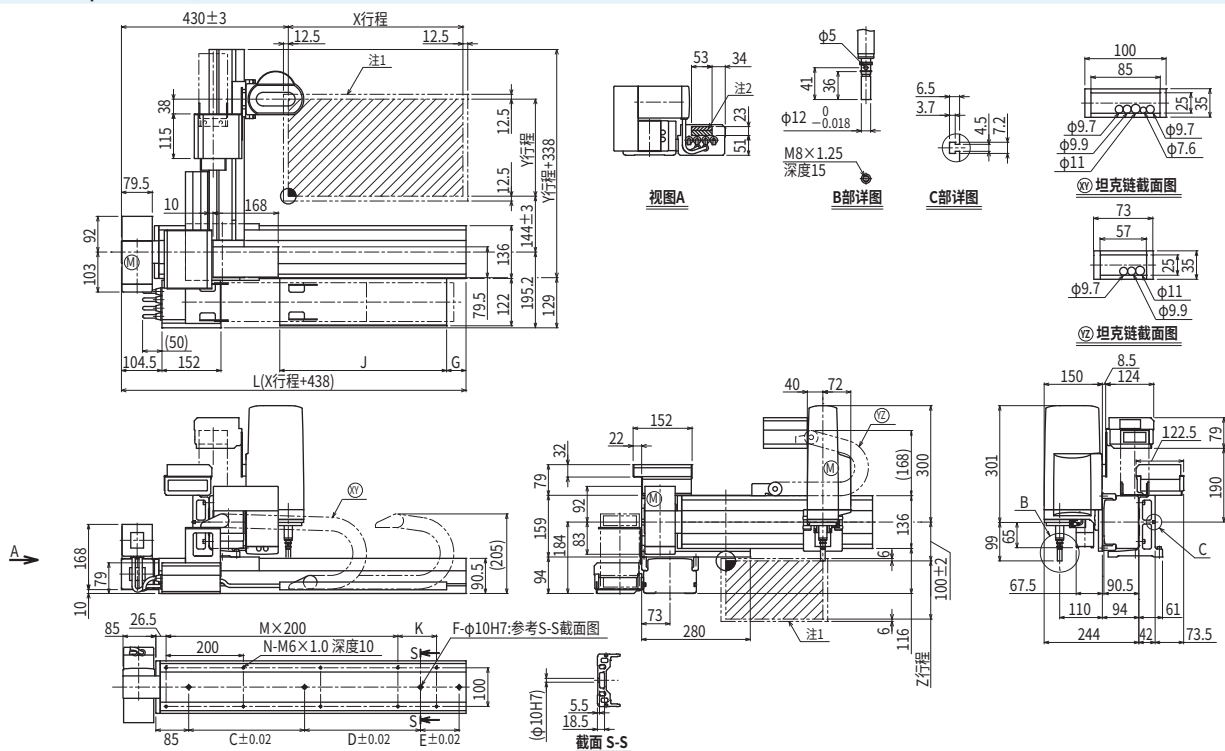
Y行程 (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	3
550	2	2

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYBx 4轴/ZRS

A1



注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。 注2. 斜线部分位置表示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
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
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																													

线性传送模块	CMR200
单轴机器人	GX
线性传送模块	LCMI00
水平多关节机器人	YK-X
单轴机器人	Robonity
线性单轴机器人	PHASER
单轴机器人	FLIP-X
小型单轴机器人	TRANSERVO
直角机器人	XY-X
拾放型机器人	YP-X
洁净型机器人	CLEAN
控制器	CONTROLLER
各种信息	INFORMATION
臂式	
支撑龙门式	
移动臂式	
抬举式	
XZ 式	

NXY

2轴

●臂式 ●坦克链

订购型号

NXY - C						R						
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 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A(OP.A)	选配件B(OP.B)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
	A1 A3		50~200cm	15~65cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m							

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628



基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	N15	F14
马达输出 AC	400 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	500~2000 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

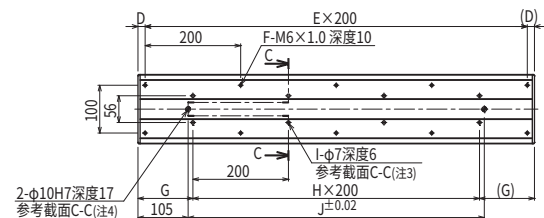
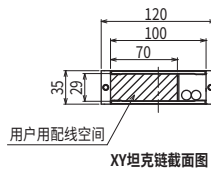
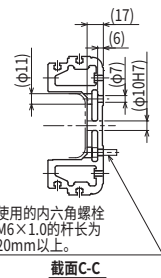
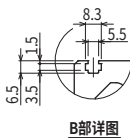
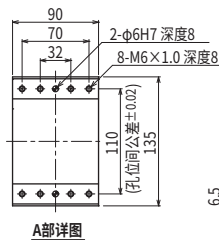
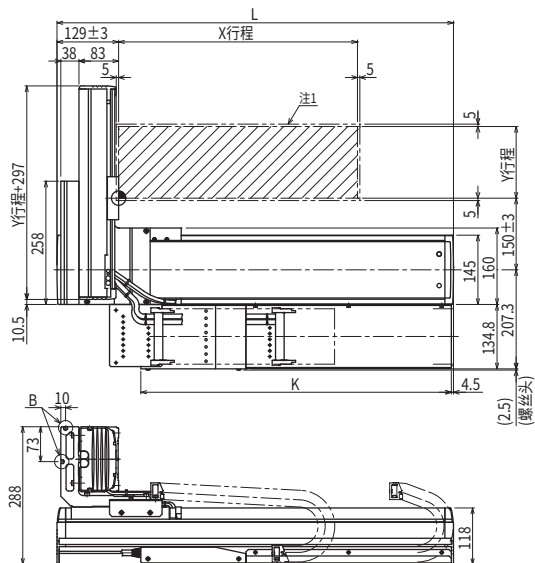
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

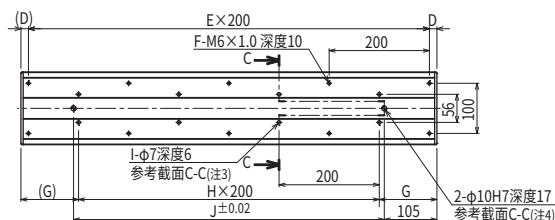
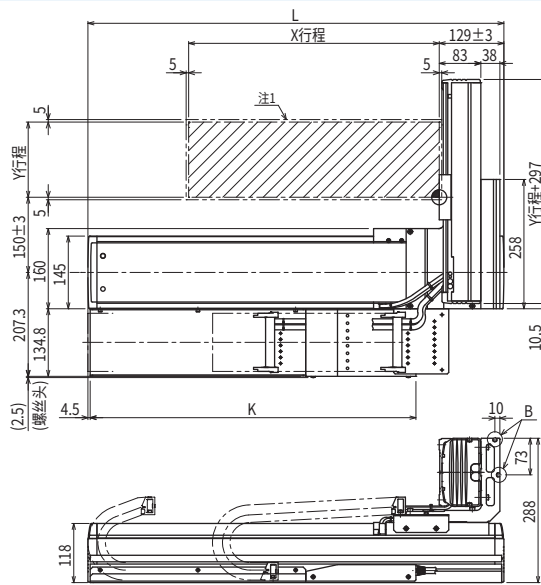
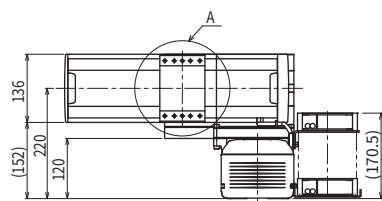
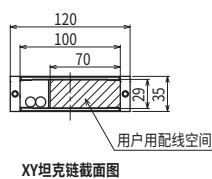
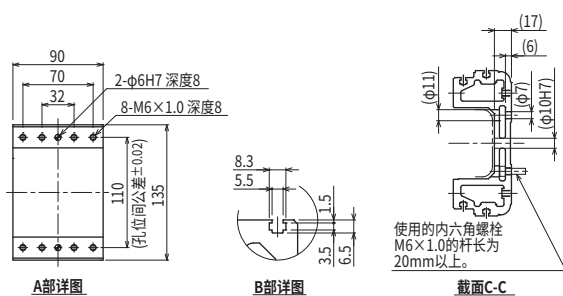
NXY 2轴 A1



X行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y行程	150	250	350	450	550	650										

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 出厂时的X轴原点位置如本图所示, 通过参数的变更可以变更为R侧原点。
注3. 使用φ7安装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
注4. 使用φ10H7孔时, 应避免销钉进入图示深度以上。
注5. 用户用接地端子请使用X轴旁B/OX的M4丝锥。
注6. 坦克链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。

NXY 2轴 A3



X行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y行程	150	250	350	450	550	650										

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 出厂时的X轴原点位置如本图所示, 通过参数的变更可以变更为R侧原点。
 注3. 使用Φ7安装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
 注4. 使用Φ10H7孔时, 应避开销进入图示深度以上。
 注5. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4丝锥。
 注6. 坦克链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。

NXY

3轴/ZFL20

●臂式

●坦克链

●Z轴基座固定：滑台移动型 (200W)



订购型号

NXY - C - - - ZFL20 - - - RCX340-3 - - - - -											
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)
	A1 A3		50~200cm	15~65cm	15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m					
							请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638				
									选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电缆

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	N15	F14	F10H-BK
马达输出 AC	400 W	100 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	500~2000 mm	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

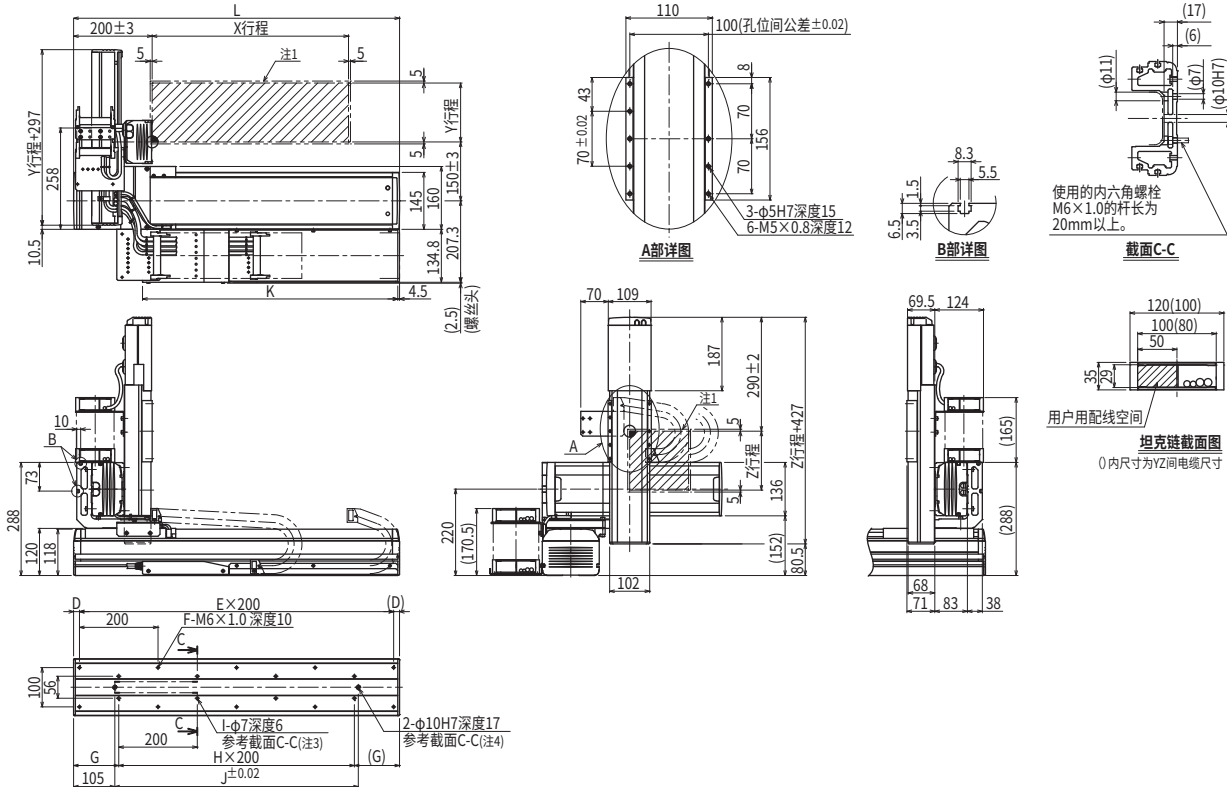
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	8	8
450	8	7	6
550	5	4	3
650	3	2	1

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

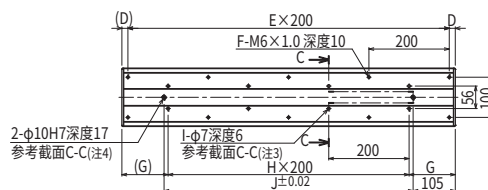
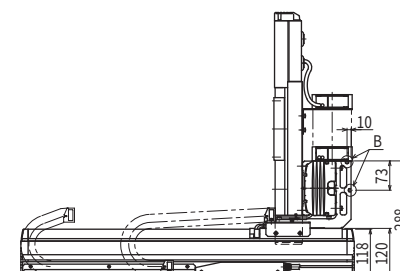
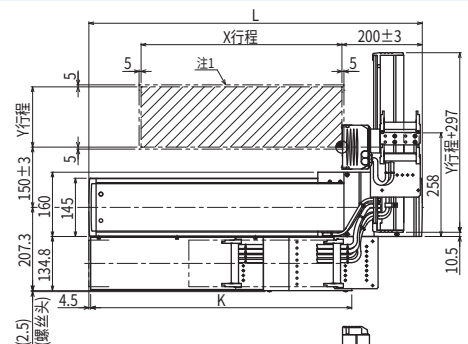
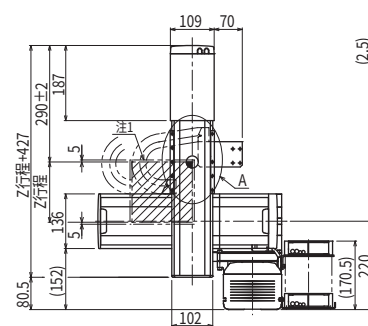
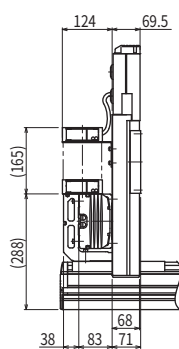
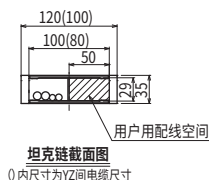
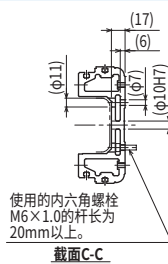
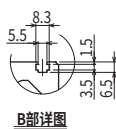
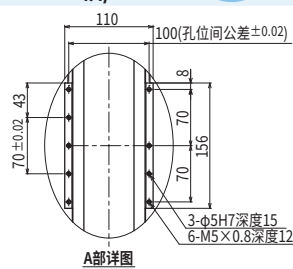
NXY 3轴/ZFL20 A1



X行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y行程	150	250	350	450	550	650										
Z行程	150	250	350													

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 出厂时的X轴原点位置如本图所示, 通过参数的变更可以变更为R侧原点。
 注3. 使用φ7安装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
 注4. 使用φ10H7孔时, 应避免销钉进入图示深度以上。
 注5. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4丝锥。
 注6. 坦克链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。

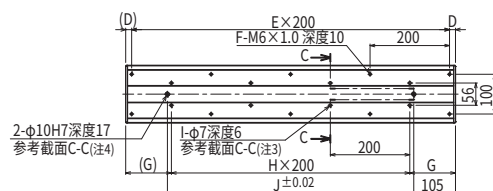
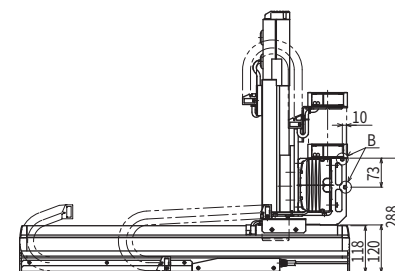
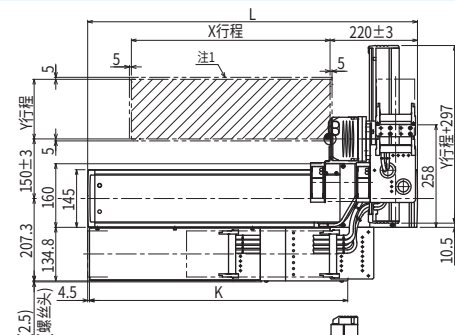
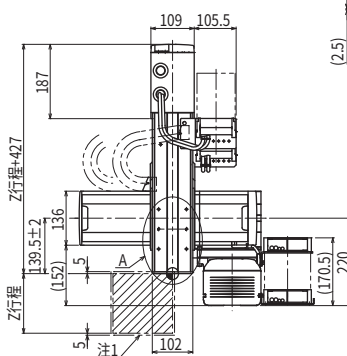
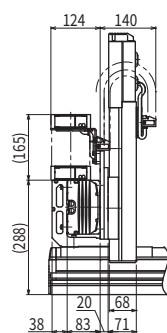
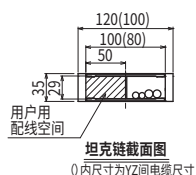
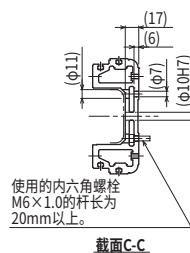
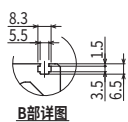
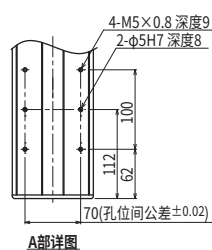
NXY 3轴/ZFL20 **A3**



X行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y行程	150	250	350	450	550	650										
Z行程	150	250	350													

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 出₁时的X轴原点位置如本图所示, 通过参数的变更可以变更为R则原点。
注3. 使用φ7安装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
注4. 使用φ10H7孔时, 应避免错入图示深度以下。
注5. 用户用接地端子请使用X轴轴承BOX的M4丝。
注6. 坦克链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。

NXY 3轴/ZFH A3



X行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y行程	150	250	350	450	550	650										
Z行程	150	250	350													

- 注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。
 注2. 出厂时的X轴原点位置如本图所示,通过参数的变更可以变更为R侧原点。
 注3. 使用φ7安装时,主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
 注4. 使用φ10H7孔时,应避免销进入图示深度以上。
 注5. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4丝锥。
 注6. 坦克链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。

NXY-W

4轴

●臂式 ●坦克链 ●双Y轴规格



■订购型号

NXY - C - WA1

RCX340-4

机器人主机	电缆	组合	X轴 25~175cm	Y轴 15~65cm ^{※1}	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	通用控制器/ 控制轴数	安全 标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备份用电池
-------	----	----	----------------	-----------------------------	--	----------------	----------	----------------	----------------	----------------	----------------	----------------	---------------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. Y轴行程左右不等时需特别订购。

■基本规格

	X轴	Y轴 ^{※1}
轴组成 ^{※2}	N15D	F14
马达输出 AC	400 W	100 W
重复定位精度 ^{※3}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※4} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1750 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※1. Y轴中也同样设置2根, 规格相同。需要不同行程时需特别订购, 敬请咨询。

※2. 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。

※3. 单方向的重复定位精度。

※4. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

■最大可搬运重量

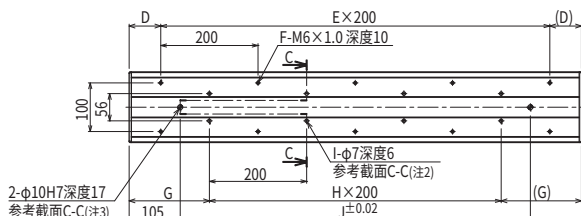
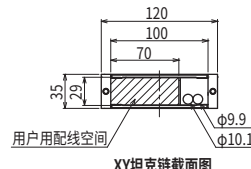
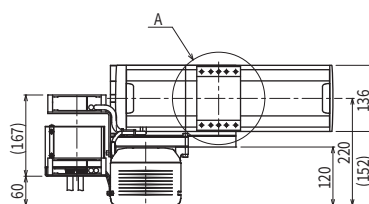
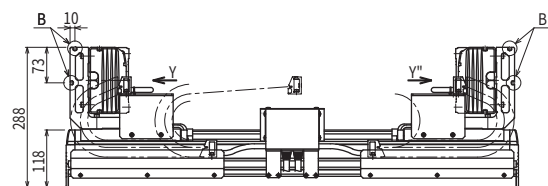
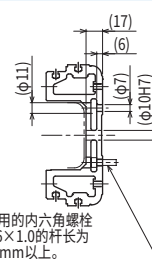
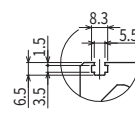
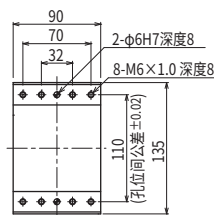
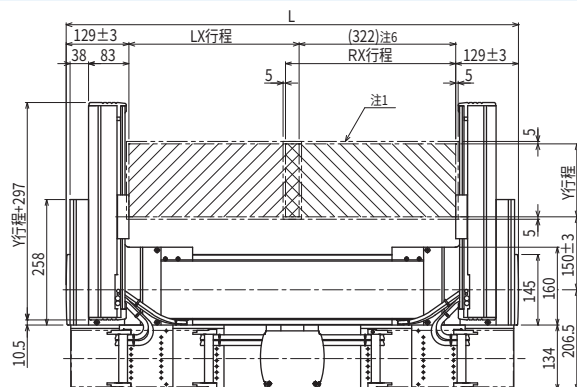
(kg)

Y行程(mm)	XY2轴
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

■适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

NXY-W 4轴 WA1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Y行程	150	250	350	450	550	650										

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 使用φ7安装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
 注3. 使用φ10H7孔时, 应避免销进入图示深度以上。
 注4. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4丝锥。
 注5. 坦克链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。
 注6. LX和RX滑块间的最小尺寸。

NXY-W

6轴/ZFH

●臂式 ●坦克链 ●双Y轴规格 ●Z轴滑块固定：基座移动型(200W)

订购型号

NXY - C - WA1 - - - ZFH - - - RCX340-4

机器人主机 电缆 组合 X轴
25~175cm Y轴
15~65cm^{※1} ZR轴
15~35cm Z轴
15~35cm 电缆长度
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m 适用控制器/
控制轴数 安全
标准 选配件A
(OP.A) 选配件B
(OP.B) 选配件C
(OP.C) 选配件D
(OP.D) 选配件E
(OP.E) 绝对数据
备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

※1. Y轴、Z轴的一方或双方行程不同时，需特别订购。

基本规格

	X轴	Y轴 ^{※1}	Z轴
轴组成 ^{※2}	N15D	F14	F10H-BK
马达输出 AC	400 W	100 W	200 W
重复定位精度 ^{※3}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※4} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1750 mm	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※1. Y轴中也同样设置2根，规格相同。需要不同行程时需特别订购，敬请咨询。

※2. 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。

※3. 单方向的重复定位精度。

※4. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

最大可搬运重量

	Z行程(mm)			
Y行程(mm)	150	250	350	
150	13	13	12	
250	12	11	10	
350	10	9	8	
450	8	7	6	
550	5	4	3	
650	3	2	1	

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

NXY-W 6轴/ZFH WA1

	X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330	
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	
Y行程	150	250	350	450	550	650											
Z行程	150	250	350														

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 使用φ7安装时，主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。

注3. 使用φ10H7孔时，应避免销进入图示深度以上。

注4. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4丝锥。

注5. 坦克链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。

注6. LX和RX滑块间的最小尺寸。

线性传送模块	CMR200
单轴机器人	GX
线性传送模块	LCMI00
水平多关节机器人	YK-X
单轴机器人	Robonity
线性单轴机器人	PHASER
单轴机器人	FLIP-X
小型单轴机器人	TRANSERVO
直角机器人	XY-X
拾放型机器人	YP-X
洁净型机器人	CLEAN
控制器	CONTROLLER
各种信息	INFORMATION
臂式	
支撑龙门式	
移动臂式	
抬举式	
XZ 式	

MXYx

2轴

●臂式 ●坦克链



订购型号

MXYx - C

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 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A(OP.A)	选配件B(OP.B)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
		A1	25~125cm	15~65cm	3L: 3.5m							
		A2			5L: 5m							
		A3			10L: 10m							
		A4										

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H
马达输出 AC	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

最大可搬运重量

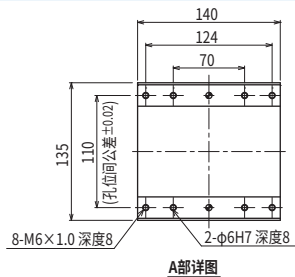
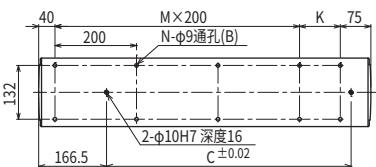
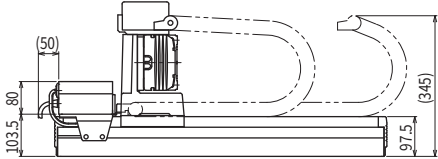
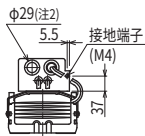
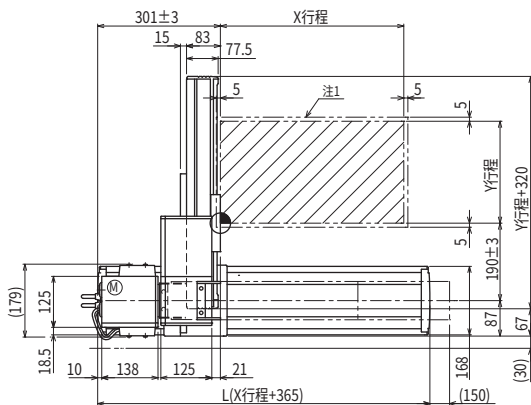
(kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

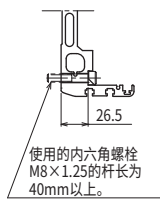
适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

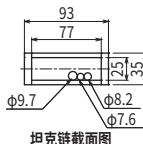
MXYx 2轴 A1



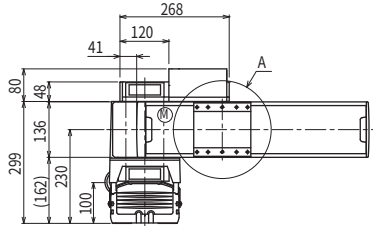
A部详图



B部详图



坦克链截面图



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴 1200					Y轴 960 840 720 600 480					
速度设定	—					80% 70% 60% 50% 40%					

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。

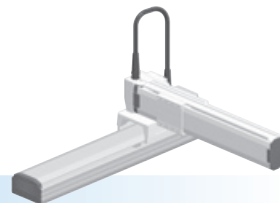
注3. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

[illegible][illegible][illegible]

MXYx

2轴

●臂式 ●自立电缆



订购型号

MXYx - S

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度
		A1	25~85cm	15~65cm	3L: 3.5m
		A2			5L: 5m
		A3			10L: 10m
		A4			

RCX320-2

R

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H
马达输出 AC	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~850 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

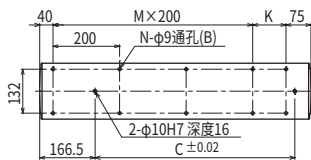
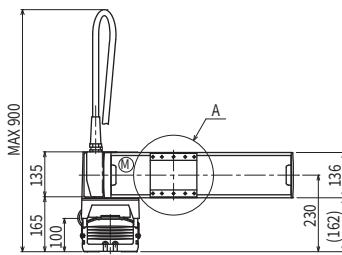
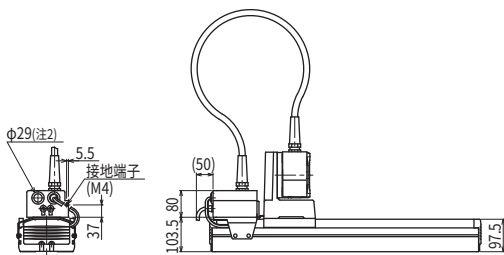
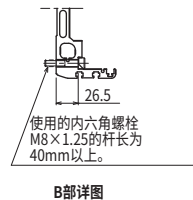
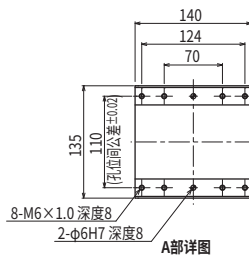
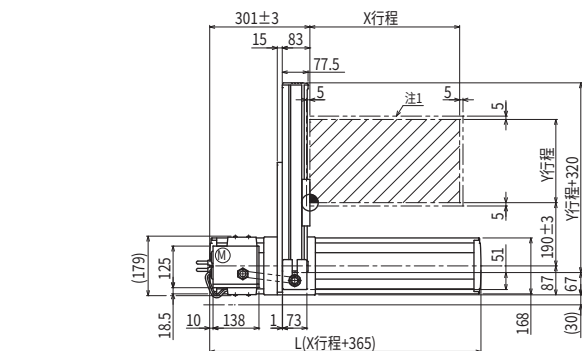
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴 (kg)
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 2轴 A1



X行程	250	350	450	550	650	750	850
L	615	715	815	915	1015	1115	1215
K	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Y行程	150	250	350	450	550	650	
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴		1200		960		
速度设定			—		80%		

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

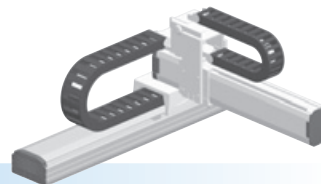
MXYx

2轴/10

●臂式

●坦克链

●Y轴I/O用坦克链追加型



订购型号

MXYx - C

机器人主机

电缆

组合

A1

A2

A3

A4

X轴行程

25~125cm

Y轴行程

15~65cm

ZR轴

电缆长度

3L: 3.5m

5L: 5m

10L: 10m

RCX320-2

适用控制器/
控制轴数

安全标准

再生装置

选配件A (OPA)

选配件B (OPB)

视觉系统

绝对数据
备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H
马达输出 AC	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

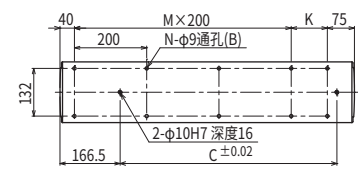
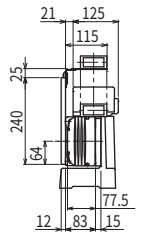
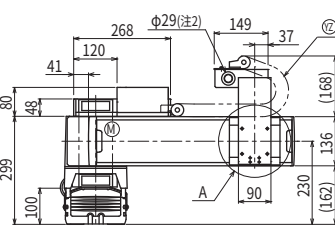
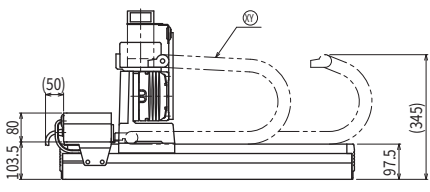
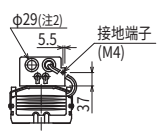
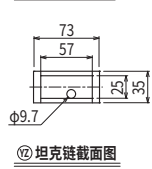
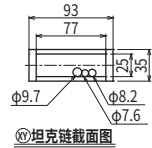
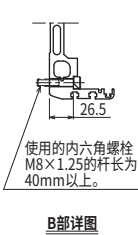
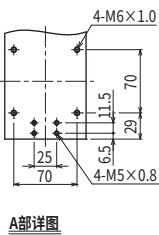
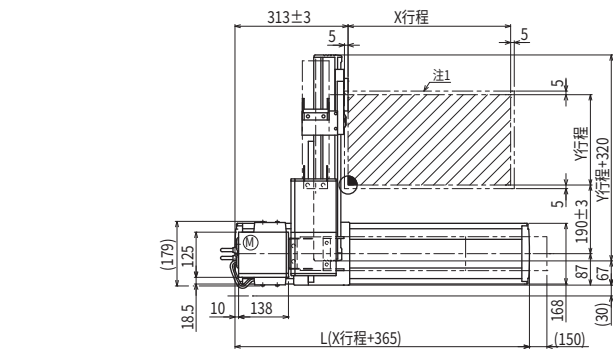
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	29
250	29
350	24
450	19
550	19
650	15

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 2轴/10 A1

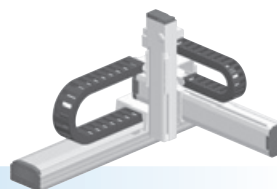


X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴		1200		960		840	720	600	480	
速度设定			—		80%		70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

MXy_x - C

机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电缆
A1			25~125cm	15~65cm	ZFL20	15~35cm	3L: 3.5m								
A2					ZFL10		5L: 5m								
A3							10L: 10m								
A4															

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZFL20	Z轴: ZFL10
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK	
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm	
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※ 标准品由以往的ZF变更为刚性更高的ZFL。需要ZF的用户，请咨询本公司。

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。

此时，应参考图纸下方的表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

最大可搬运重量

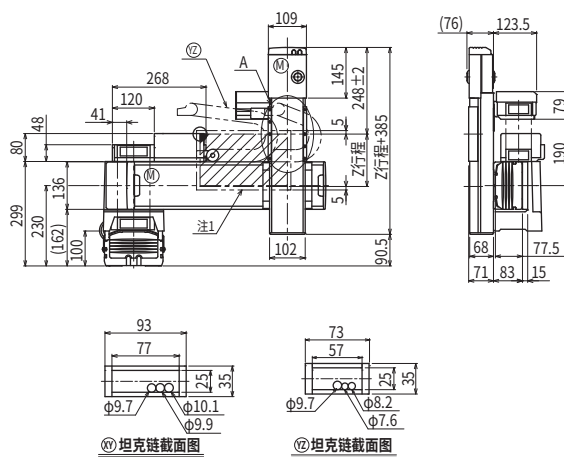
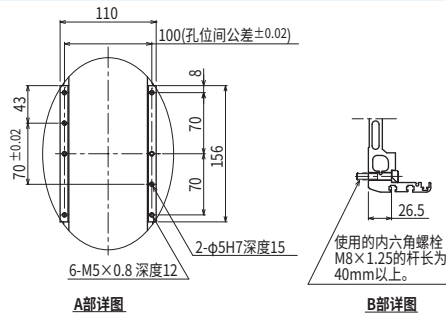
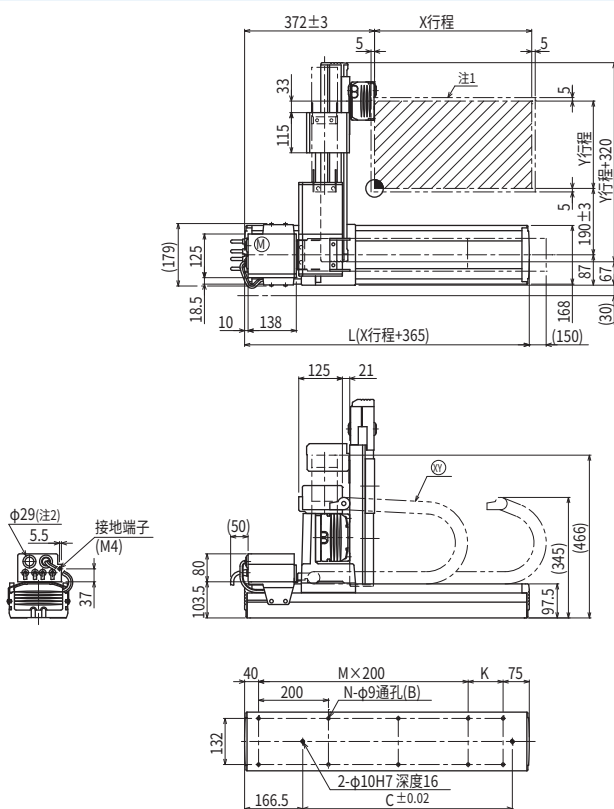
Y行程 (mm)	Z行程 (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
	150	250	350	150	250	350
150	8	8	8	15	15	15
250	8	8	8	15	15	15
350	8	8	8	15	15	15
450	8	8	8	12	11	10
550	8	8	8	12	11	10
650	8	7	6	8	7	6

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXy3 3轴/ZFL20/10

A1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650					
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)											
X轴	1200					960	840	720	600	480	
速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆进出口。

注3. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

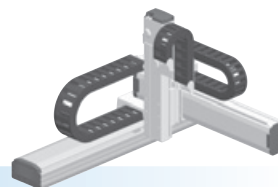
MXYx

3轴/ZFH

●臂式

●坦克链

●Z轴滑台固定：基座移动型 (200W)



订购型号

MXYx - C				ZFH			RCX340-3								
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电缆	
	A1 A2 A3 A4		25~125cm	15~65cm	15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m									

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※ 标准品由以往的ZF变更为刚性更高的ZFH。需要ZF的用户，请咨询本公司。

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时，应参考图纸下方的表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

最大可搬运重量

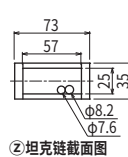
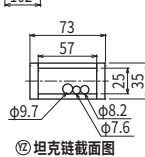
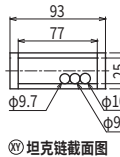
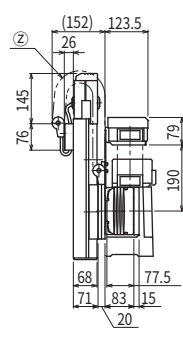
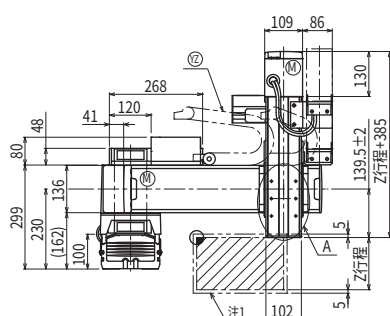
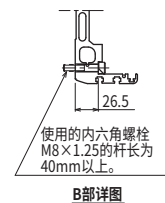
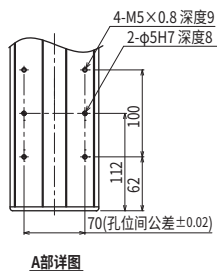
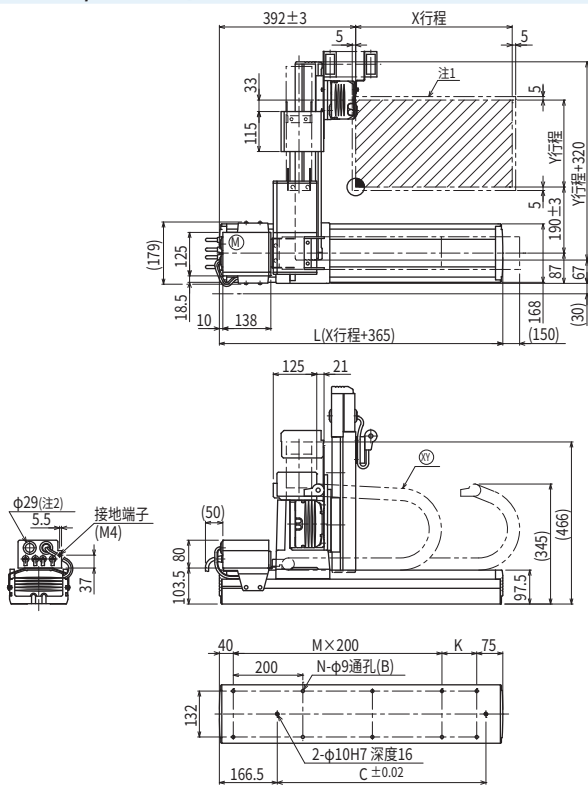
(kg)

	Z行程 (mm)			
Y行程 (mm)	150	250	350	
150	14	13	12	
250	14	13	12	
350	14	13	12	
450	12	11	10	
550	12	11	10	
650	8	7	6	

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 3轴/ZFH (A1)



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650					
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴										
速度设定	—										

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

线性传送模块 CMR200	单轴机器人 GX	线性传送模块 LCMI00	水平多关节机器人 YK-X	单轴机器人 Robonity	线性单轴机器人 PHASER	单轴机器人 FLIP-X	小型单轴机器人 TRANSERVO	直交机器人 XY-X	拾放型机器人 YP-X	洁净型机器人 CLEAN	控制器 CONTROLLER	各种信息 INFORMATION	臂式	支撑龙门式	移动臂式	抬举式	XZ 式
------------------	-------------	------------------	------------------	-------------------	-------------------	-----------------	----------------------	---------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------------	----	-------	------	-----	------



订购型号

HXYx - C

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 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	视觉系统	绝对数据备份用电池
	A1 A2 A3 A4		25~125cm	25~65cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m							

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17
马达输出 AC	600 W	400 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

最大可搬运重量

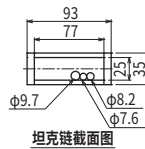
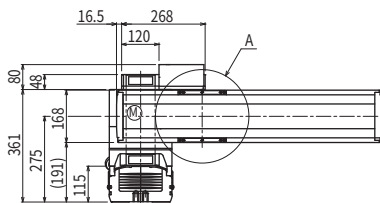
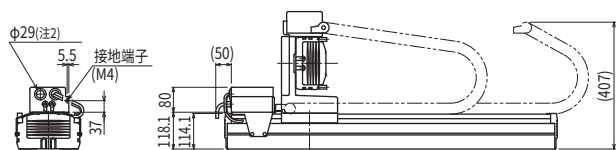
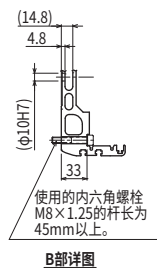
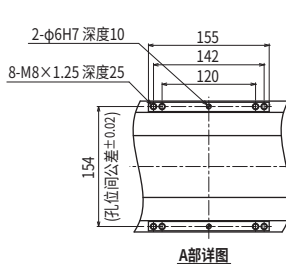
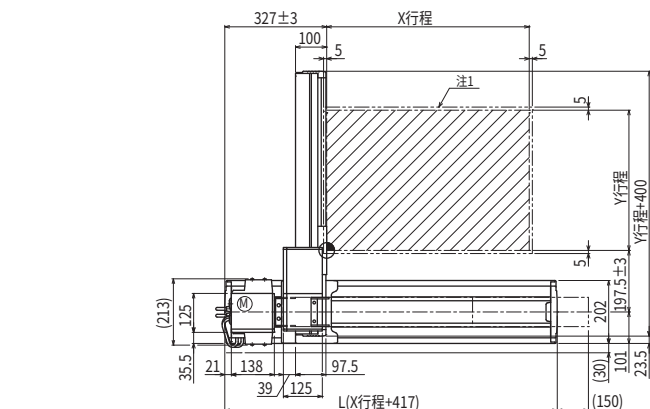
(kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 2轴 A1



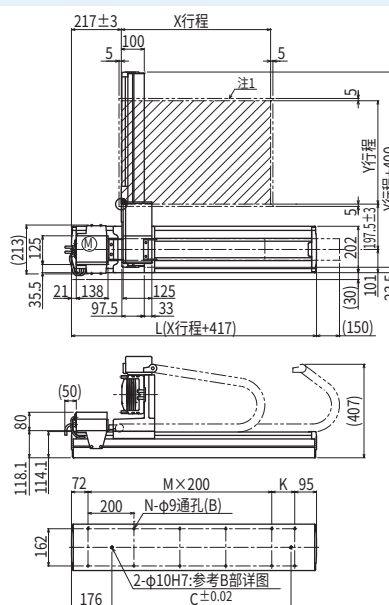
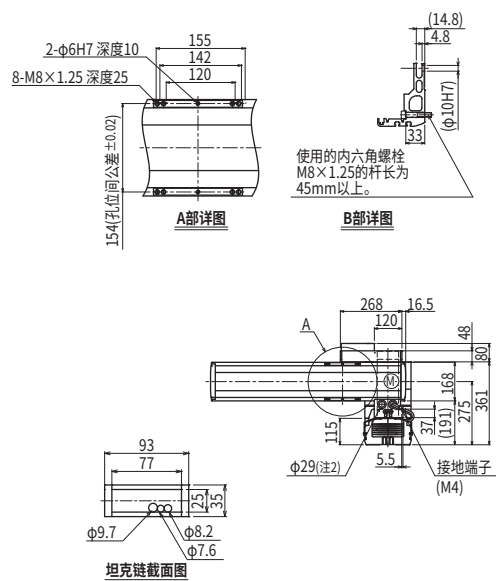
X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650						
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200				960	840	720	600	480	
速度设定		—				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

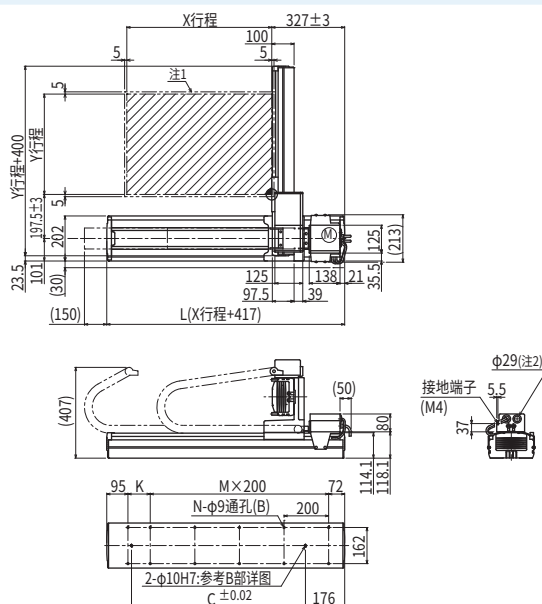
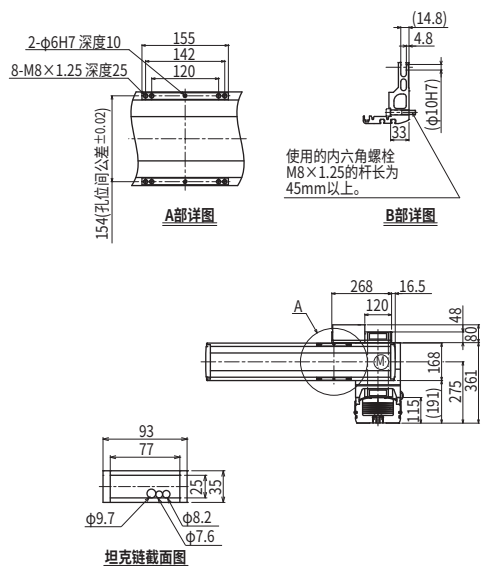
注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

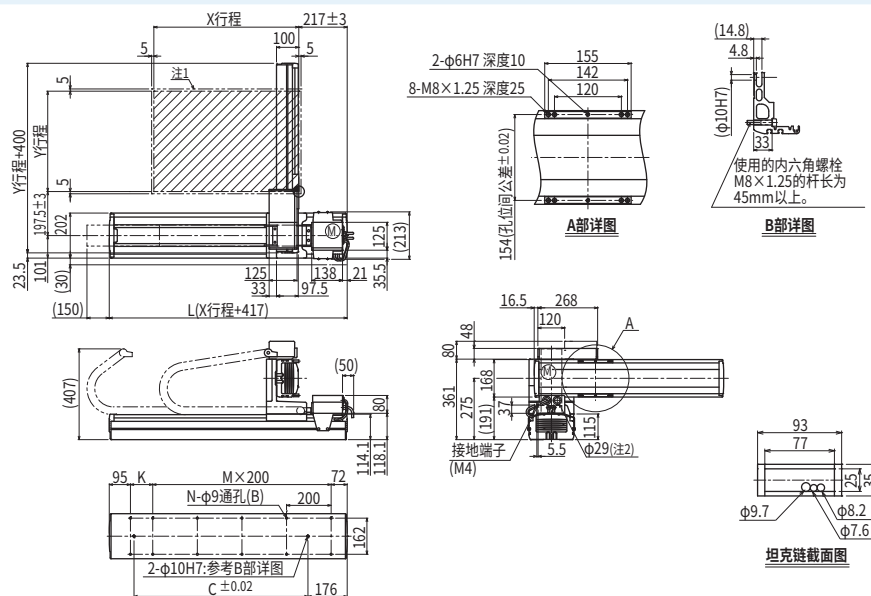
HXYx 2轴 A2

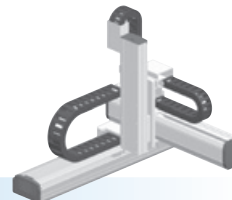


HXYx 2轴 A3



HXYx 2轴 A4





■ 订购型号

HXYx - C				ZH			RCX340-3								
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	通用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备用电池
		A1 A2 A3 A4	25~125cm	25~65cm		25~55cm	9L : 3.5m 9L : 5m 10L : 10m								
请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶								P.638							

■ 基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{*1}	F20	F17	F14H-BK
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W
重复定位精度 ^{*2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{*3} (减速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 ^{*4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

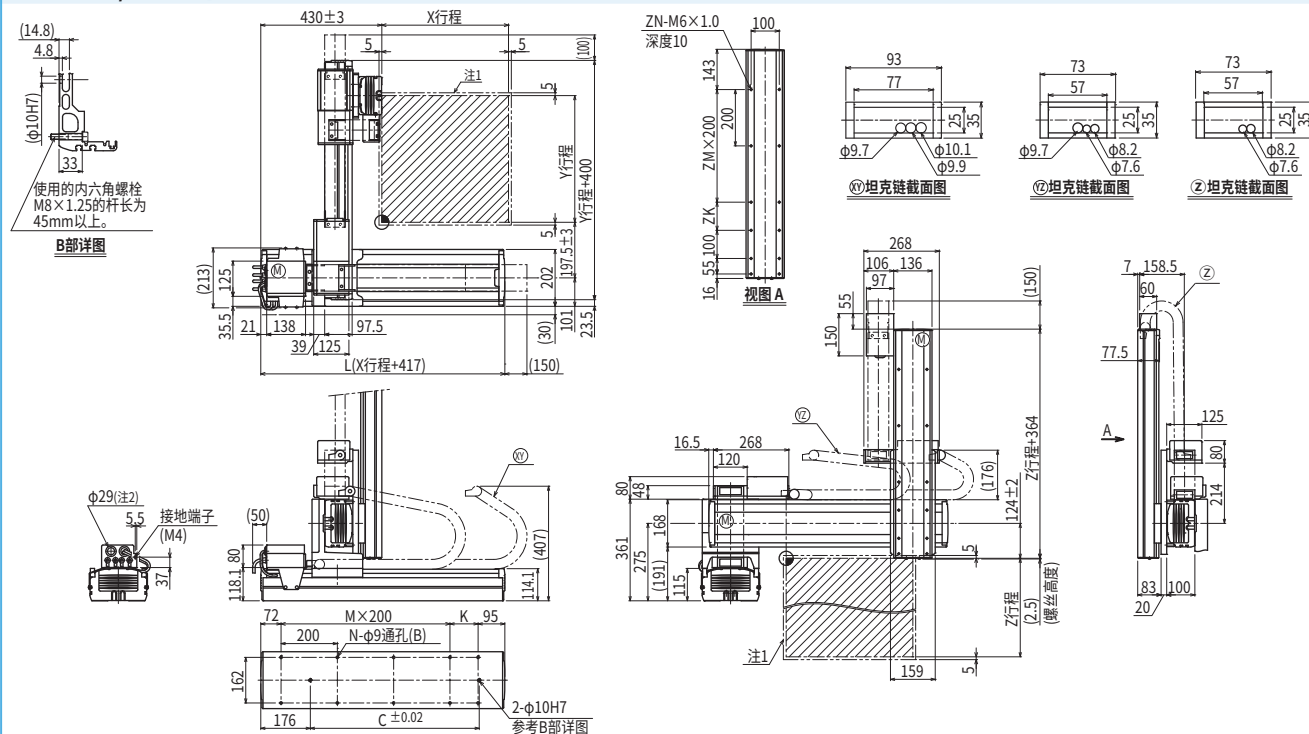
■ 最大可搬运重量

	Z行程 (mm)			
Y行程 (mm)	250	350	450	550
250	25	25	24	23
350	25	25	24	23
450	20	20	19	18
550	18	17	16	15
650	18	17	16	15

■ 适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 3轴/ZH A1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650						
Z行程	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							
各行程最高速度 ^(注3) (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

HXYx

4轴/ZRL

●臂式 ●坦克链 ●Z轴基座固定：滑台移动型(200W)+R轴

订购型号

HXYx - C - **ZRL** - **RCX340-4**

机器人主机 - 电缆 - 组合 - X轴 - Y轴 - Z轴 - 电缆长度 - 适用控制器 / 控制轴数 - 安全标准 - 选配件A (OP.A) - 选配件B (OP.B) - 选配件C (OP.C) - 选配件D (OP.D) - 选配件E (OP.E) - 绝对数据备用电池

A1
 A2
 A3
 A4

25~125cm
 25~65cm
 25~55cm
 3L: 3.5m
 5L: 5m
 10L: 10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK	R20
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 °/sec
动作范围	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm	360 °
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

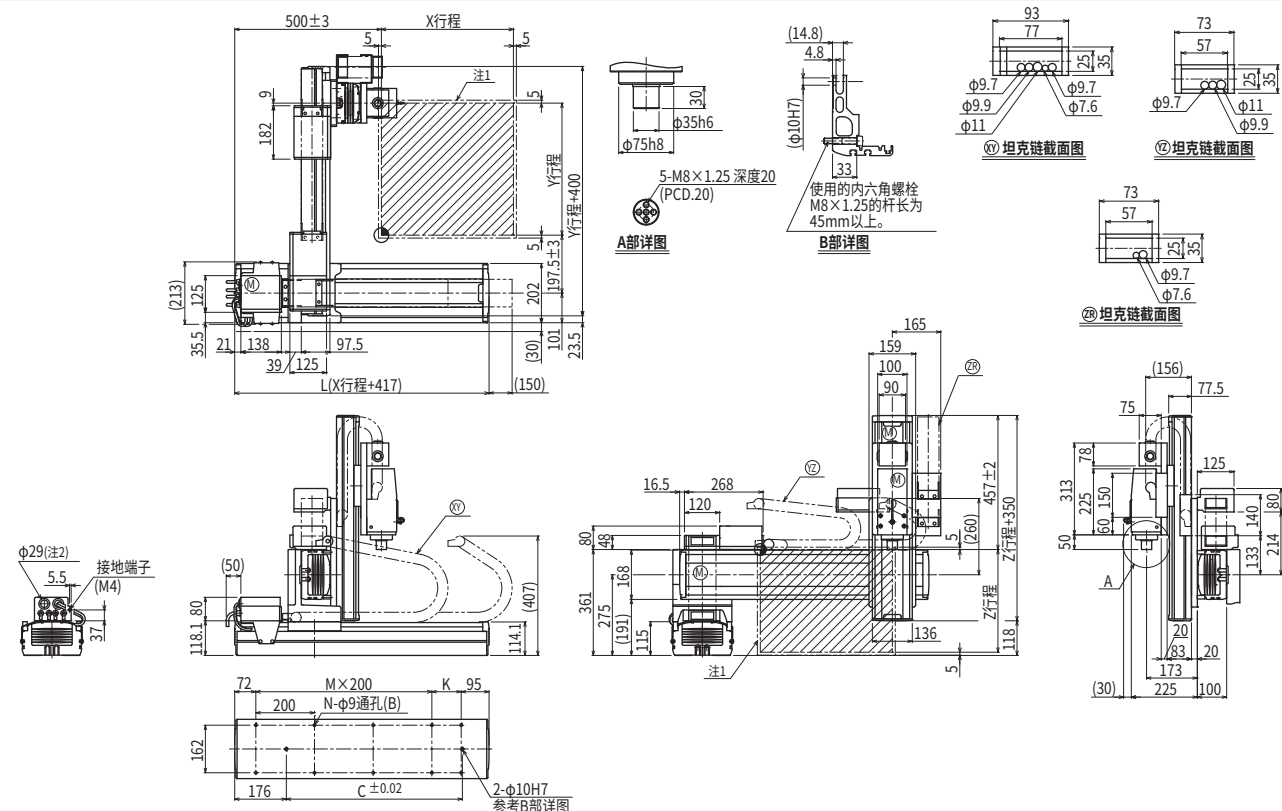
最大可搬运重量 (kg)

	Z行程 (mm)			
Y行程 (mm)	250	350	450	550
250	12	12	12	12
350	12	12	12	12
450	12	12	12	11
550	10	9	8	7
650	10	9	8	7

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

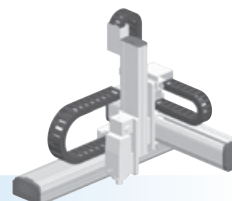
HXYx 4轴/ZRL A1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650						
Z行程	250	350	450	550							
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 用户的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



■ 订购型号

HXYx	- C				- ZRH			- RCX340-4								
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZRH轴	Z轴	电缆长度	适用控制器/ 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备用电池	
		A1	25~125cm	25~65cm		25~55cm	9L : 3.5m 5L : 5m 10L : 10m									
		A2														
		A3														
		A4														

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

■ 基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK	R20
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	5 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec	360 °/sec
动作范围	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm	360 °
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

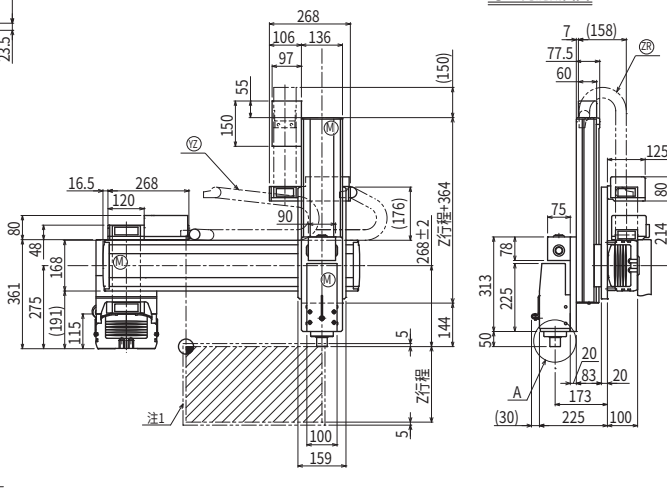
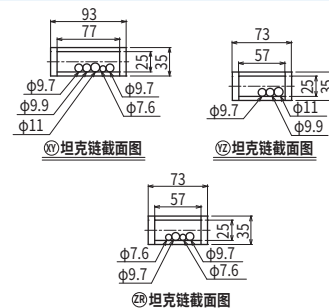
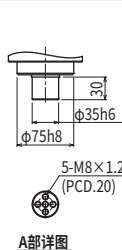
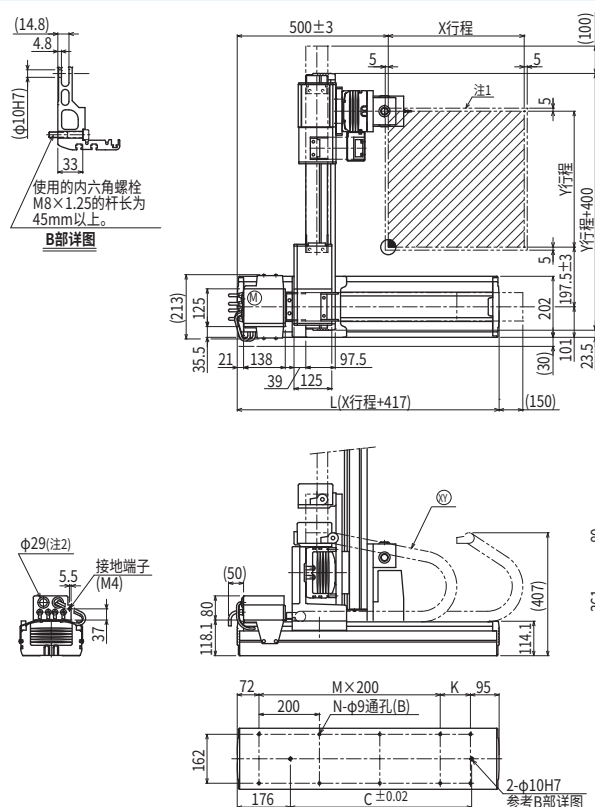
※4. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

■ 最大可搬运重量

	Z行程 (mm)			
Y行程 (mm)	250	350	450	550
250	12	12	12	12
350	12	12	12	12
450	12	12	12	11
550	11	10	9	8
650	11	10	9	8

■ 适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 4轴/ZRH **A1**

X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650						
Z行程	250	350	450	550							
各行程最高速度 (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%

注1 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

HXYLx

2轴

●臂式 ●坦克链



订购型号

HXYLx - C - [] - [] - [] - [] - RCX320-2 - [] - R - [] - [] - [] - []

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 / 控制轴数 - 安全标准 - 再生装置 - 选配件A(OP.A) - 选配件B(OP.B) - 视觉系统 - 绝对数据 备份用电池

A1
A2
A3
A4

115~205cm
25~65cm
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F20N	F17
马达输出 AC	400 W	400 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	1150~2050 mm	250~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

最大可搬运重量

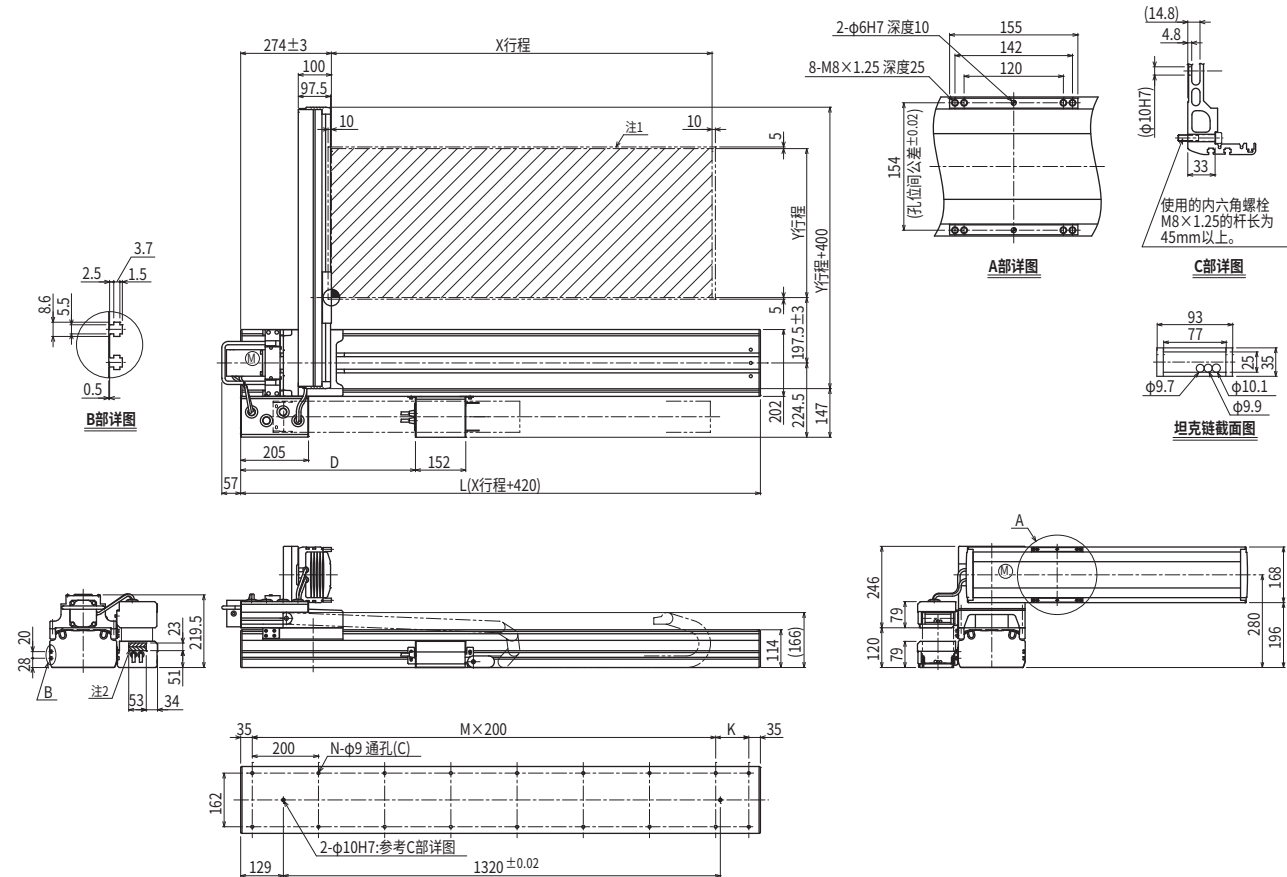
Y行程 (mm)	XY2轴 (kg)
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYLx 2轴

A1



X行程	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Y行程	250	350	450	550	650					

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 斜线部分及未使用的绝缘圈可作为用户用的电缆取出口使用。

[illegible]

Technical drawing of a sliding door system, showing three views: a side elevation, a front elevation, and a detail view B.

Side Elevation View:

- Overall width: $X行程$
- Overall height: $Y行程+400$
- Top panel dimensions: 100 , 97.5
- Door panel dimensions: 10 , 10
- Mounting dimensions: 5 , 5 , 197.5 ± 3 , $Y行程$
- Bottom dimensions: 147 , 24.5 , 202 , 152 , D , 205 , 57
- Label: $L(X行程+420)$
- Note: 注1

Front Elevation View:

- Overall height: 166
- Bottom dimensions: 114 , 35 , K , $M \times 200$, $N-\phi 9$ 通孔(C), 200 , 35
- Bottom right dimensions: 162 , 129

Detail View B:

- Overall height: 219.5
- Dimensions: 23 , 51 , 34 , 53 , 20 , 28 , B
- Note: 注2
- Label: B部详图

2-φ6H7 深度10
8-M8×1.25 深度25

154孔位间公差±0.02

A部详图

B部详图

C部详图

使用的内六角螺栓
M8×1.25的杆长为
45mm以上。

93
77
φ9.7
φ1
φ5

坦克链截面图

A

B

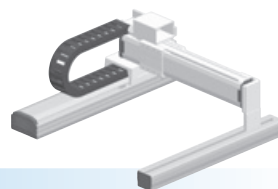
219.5
120
79
73
51
34
53
20
28
168
280
196

MXYx

2轴

●支撑龙门式

●坦克链



■订购型号

MXYx - C

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度
		G1	25~125cm	15~85cm	3L: 3.5m
		G2			5L: 5m
		G3			10L: 10m
		G4			

RCX320-2

R

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

■基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H
马达输出 AC	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~850 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm (Y轴为超过750mm) 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

■最大可搬运重量

(kg)

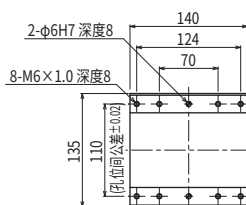
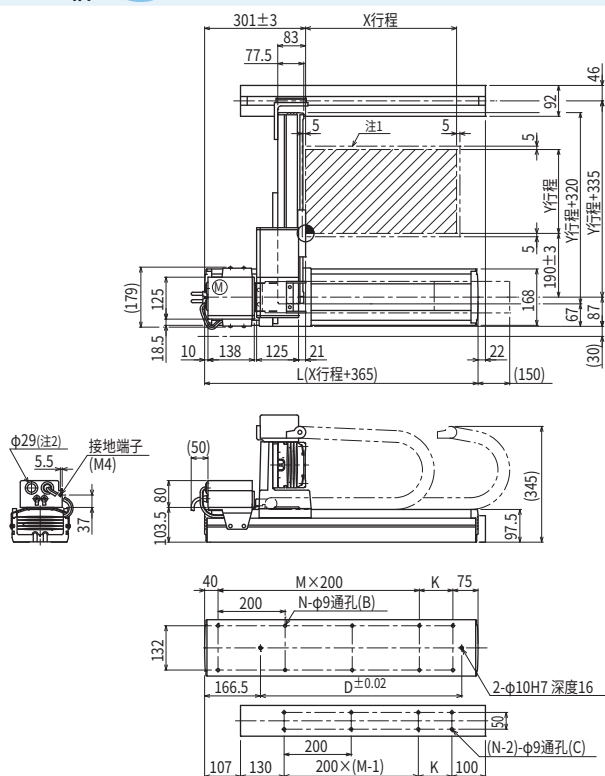
Y行程 (mm)	XY2轴
150	30
250	30
350	30
450	30
550	30
650	30
750	25
850	20

■适用控制器

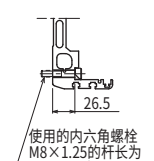
控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 2轴

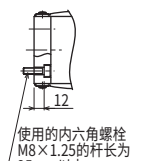
G1



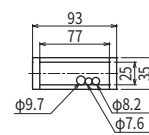
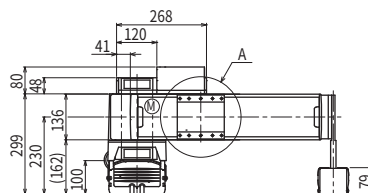
A部详图



B部详图



C部详图



坦克链截面图

X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650	750	850			
各行程最高速度 (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%
	Y轴	1200					960	780			
	速度设定	—					80%	65%			

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm (Y轴为超过750mm) 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

Technical drawings of the TANK-1000 robot arm, showing dimensions in mm.

Side View (Left): Shows the main body with dimensions: 46, 92, 5, 5, 14, 168, 5, 190±3, 67, 87, 179±3, 77.5, 83, 125, 138, 10, 18.5, 179, 125, 179. The total length is L(行程+365). A note indicates a 1:1 scale for the hatched area.

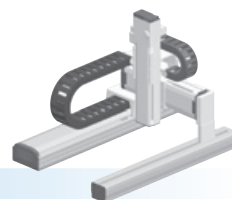
Front View (Bottom): Shows the base with dimensions: 75, K, M×200, 40, 132, 166.5, 50, 100, K, 200×(M-1), 130, 71. It specifies 2-φ10H7 深度16 and (N-2)-φ9通孔(C). The diameter is D±0.02.

Detail A (A部详图): Shows a cross-section of the arm with dimensions: 2-φ6H7 深度8, 8-M6×1.0 深度8, 140, 124, 70, 135, 110, 110, 110. The text indicates: 使用的内六角螺栓 M8×1.25的杆长为40mm以上.

Detail B (B部详图): Shows a cross-section of the arm with dimensions: 26.5. The text indicates: 使用的内六角螺栓 M8×1.25的杆长为25mm以上.

Detail C (C部详图): Shows a cross-section of the arm with dimensions: 93, 77, 25, 35, 75, 35, 75, 35. The text indicates: 使用的内六角螺栓 M8×1.25的杆长为25mm以上.

坦克链截面图 (Tank Chain Cross-section): Shows the cross-section of the tank chain with dimensions: 93, 77, 25, 35, 75, 35, 75, 35. The text indicates: 使用的内六角螺栓 M8×1.25的杆长为25mm以上.



订购型号

MXYx - C

机器人主机 电缆 组合 G1 G2 G3 G4

X轴 25~125cm

Y轴 15~85cm

ZR轴 ZFL20 ZFL10

Z轴 15~35cm

电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

RCX340-3

适用控制器 / 控制轴数 安全标准 选配件A (OP.A) 选配件B (OP.B) 选配件C (OP.C) 选配件D (OP.D) 选配件E (OP.E) 绝对数据 备份用电缆

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZFL20	Z轴: ZFL10
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H	
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm	
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※ 标准品由以往的ZF变更为刚性更高的ZFL。需要ZF的用户, 请咨询本公司。

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm (Y轴为超过750mm) 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。

此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

最大可搬运重量

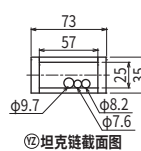
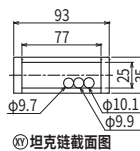
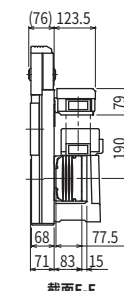
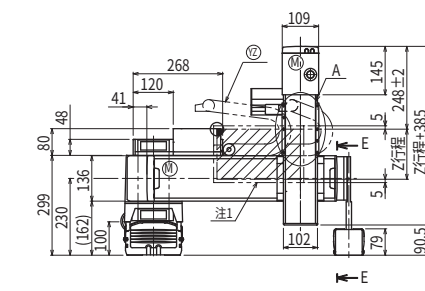
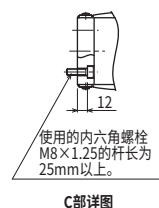
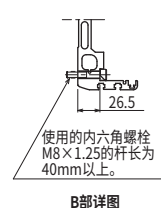
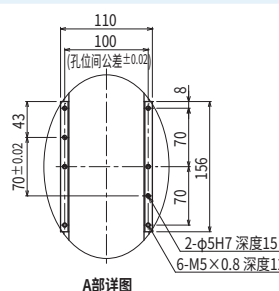
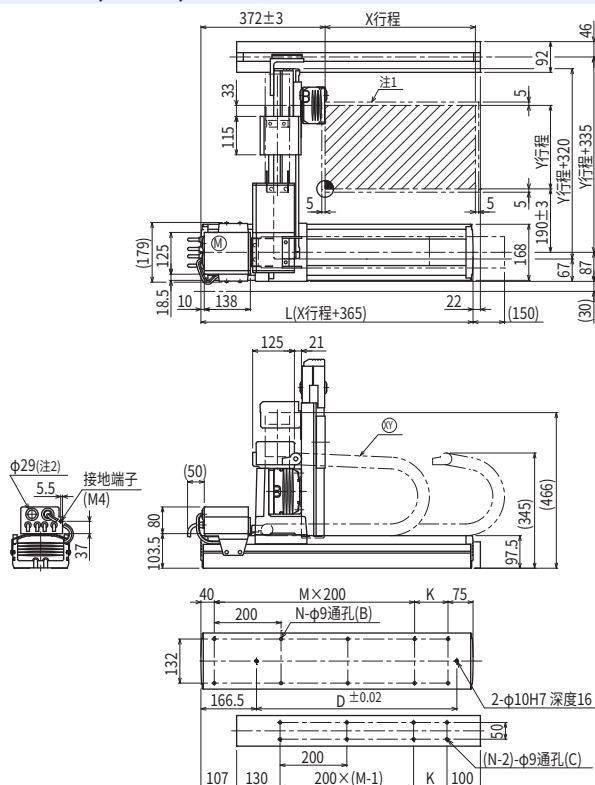
Y行程 (mm)	Z行程 (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
	150	250	350	150	250	350
150	8	8	8	15	15	15
250	8	8	8	15	15	15
350	8	8	8	15	15	15
450	8	8	8	15	15	15
550	8	8	8	15	15	15
650	8	8	8	15	15	15
750	8	8	8	15	15	15
850	8	8	8	12	11	10

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 3轴/ZFL20/10

G1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650	750	850			
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴										
	速度设定			1200	960	840	720	600	480		
	Y轴			—	—	—	—	—	—		
速度设定	Y轴			1200	960	840	720	600	480		
	速度设定			—	—	—	—	—	—		
	速度设定			—	—	—	—	—	—		

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆出口。

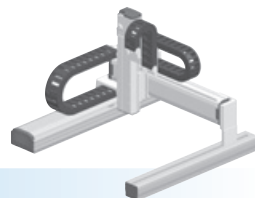
注3. X轴行程超过850mm (Y轴为超过750mm) 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。

此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

MXYx

3轴/ZFH

- 支撑龙门式
- 坦克链
- Z轴滑台固定：基座移动型 (200W)



订购型号

MXYx - C

组合

G1

G2

G3

G4

X轴

25~125cm

Y轴

15~85cm

ZR轴

Z轴

15~35cm

电缆长度

3L:3.5m

5L:5m

10L:10m

RCX340-3

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

- ※ 标准品由以往的ZF变更为刚性更高的ZFH。需要ZF的用户，请咨询本公司。
- ※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. 单方向的重复定位精度。
- ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
- ※4. X轴行程超过850mm (Y轴为超过750mm) 时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考图纸下方的表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

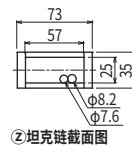
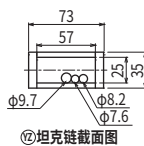
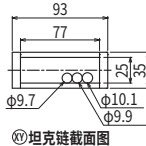
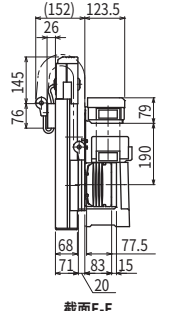
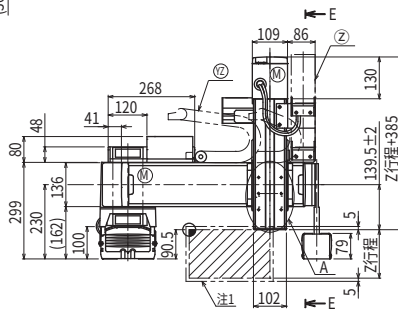
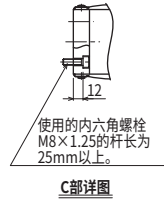
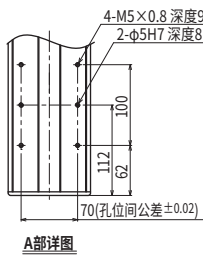
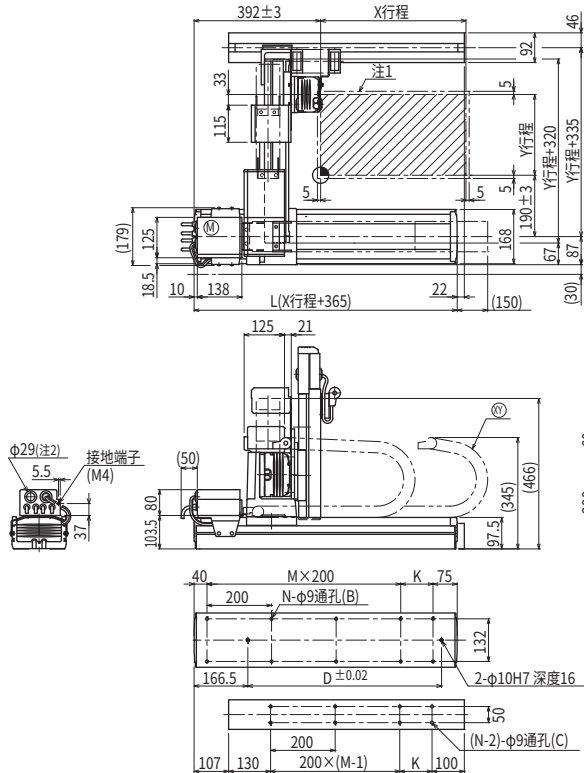
最大可搬运重量

	Z行程 (mm)			
Y行程 (mm)	150	250	350	
150	14	13	12	
250	14	13	12	
350	14	13	12	
450	14	13	12	
550	14	13	12	
650	14	13	12	
750	14	13	12	
850	12	11	10	

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

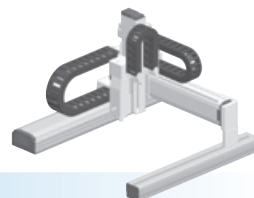
MXYx 3轴/ZFH (G1)



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650	750	850			
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%
	Y轴	1200					960	780			
	速度设定	—					80%	65%			

- 注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
- 注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm (Y轴为超过750mm) 时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。



订购型号

MXy_x - C

机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	RCX340-4	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OPA)	选配件B (OPB)	选配件C (OPC)	选配件D (OPD)	选配件E (OPE)	绝对数据备份用电缆
G1			25~125cm	15~85cm	ZRFL20	15~35cm	3L: 3.5m									
G2					ZRFL10		5L: 5m									
G3							10L: 10m									
G4																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZRFL20	Z轴: ZRFL10	R轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK		R5
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W		50 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm		±0.0083°
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15		谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
动作范围	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm		360°
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m				

※ 标准品由以往的ZRF变更为刚性更高的ZRFL。需要ZRF的用户，请咨询本公司。

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm (Y轴为超过750mm) 时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考图纸下方的表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

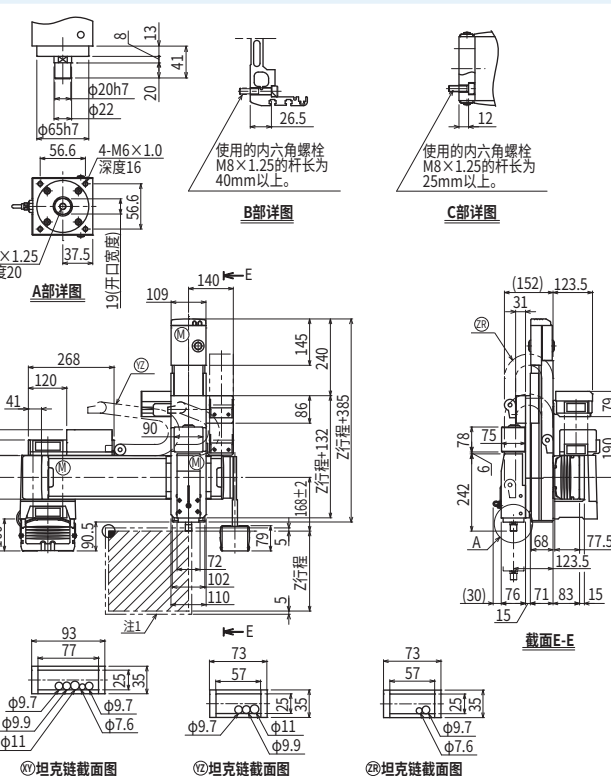
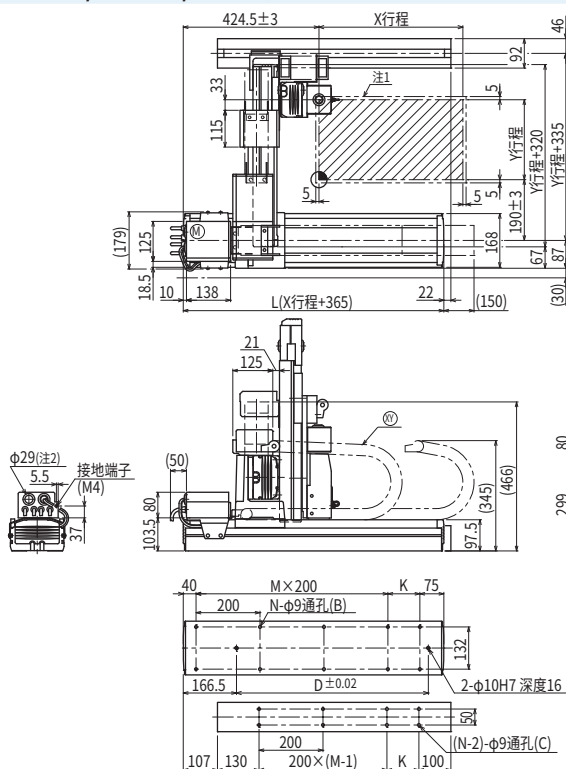
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	Z行程(mm)					
	ZRFL20			ZRFL10		
150	4	4	4	11	11	11
250	4	4	4	11	11	11
350	4	4	4	11	11	11
450	4	4	4	11	11	11
550	4	4	4	11	11	11
650	4	4	4	11	11	11
750	4	4	4	11	11	11
850	4	4	4	8	7	6

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

MXy_x 4轴/ZRFL20/10 G1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650	750	850			
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%
	Y轴	1200					960	780			
	速度设定	—					80%	65%			

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm (Y轴为超过750mm) 时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

MXy

4轴/ZRFH

●支撑龙门式

●坦克链

●Z轴滑台固定：基座移动型(200W)+R轴

订购型号

MXy - C

组合
G1
G2
G3
G4

X轴
25~125cm

Y轴
15~85cm

ZRFH

Z轴
15~35cm

电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-4

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OPA)

选配件B (OPB)

选配件C (OPC)

选配件D (OPD)

选配件E (OPE)

绝对数据备份用电池

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H	R5
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	50 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
动作范围	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm	360°
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※ 标准品由以往的ZRF变更为刚性更高的ZRFH。需要ZRF的用户，请咨询本公司。

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程，详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm(Y轴为超过750mm)时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。

此时，应参考图纸下方的表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

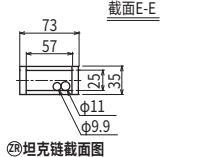
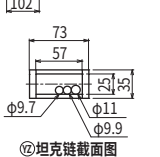
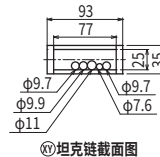
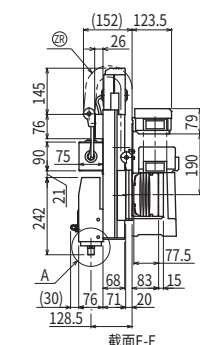
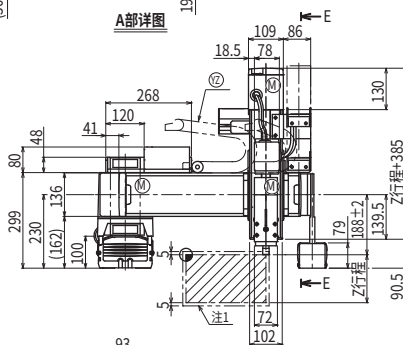
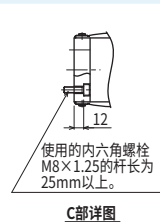
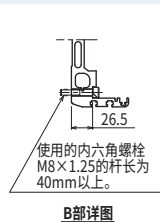
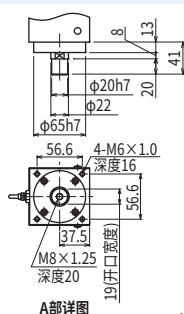
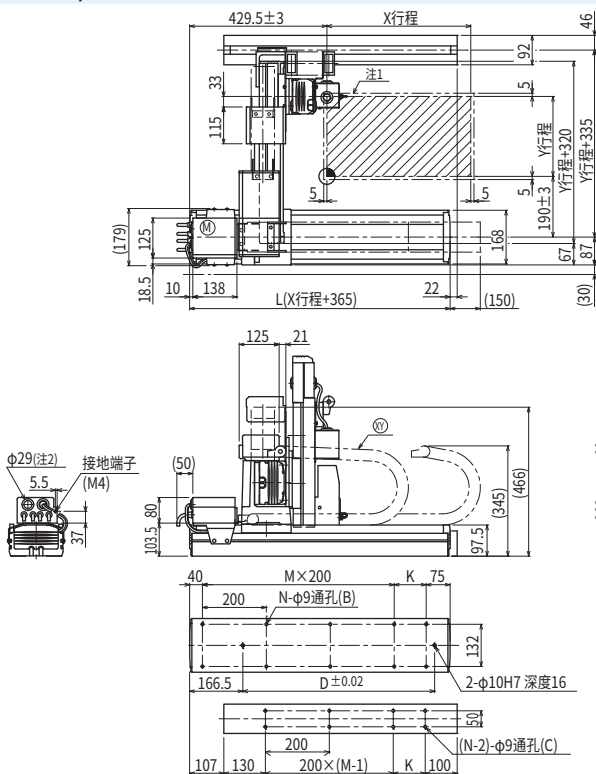
最大可搬运重量

	Z行程(mm)		
Y行程(mm)	150	250	350
150	10	9	8
250	10	9	8
350	10	9	8
450	10	9	8
550	10	9	8
650	10	9	8
750	10	9	8
850	8	7	6

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXy 4轴/ZRFH G1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650	750	850			
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%
	Y轴	1200					960	780			
	速度设定	—					80%	65%			

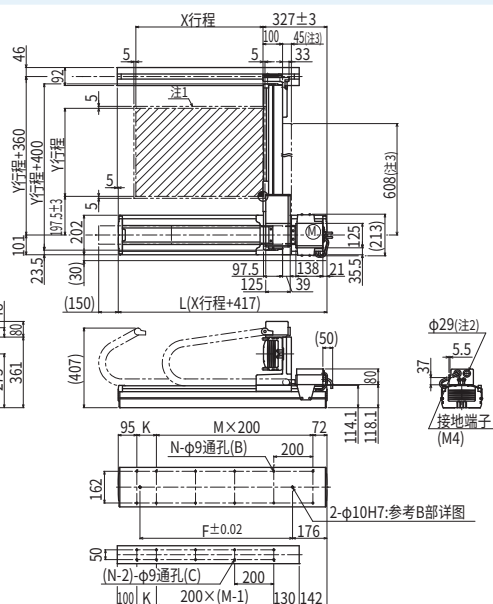
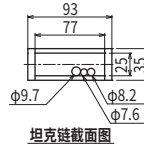
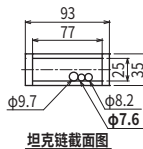
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

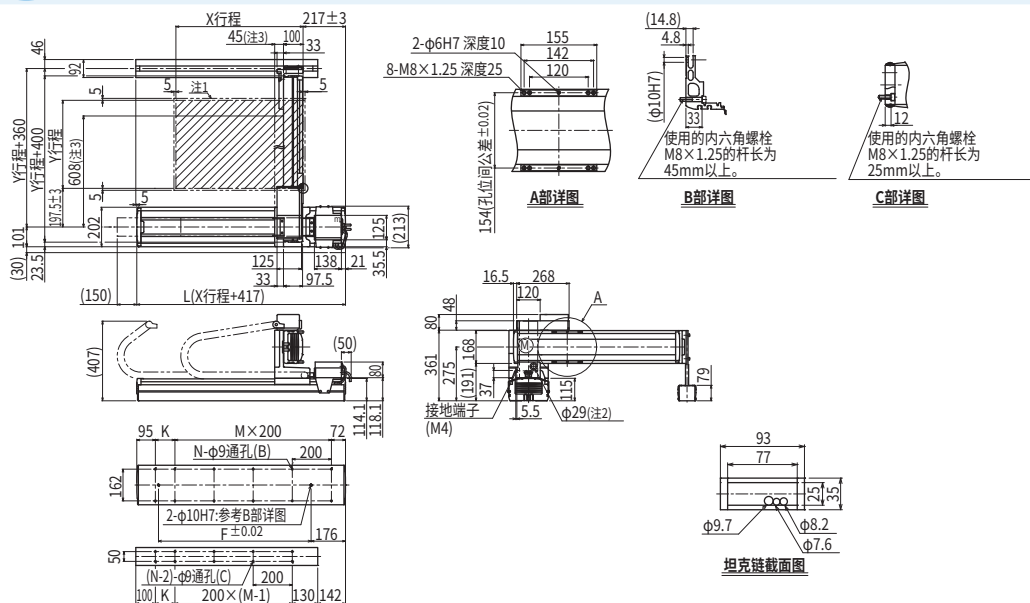
注3. X轴行程超过850mm(Y轴为超过750mm)时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

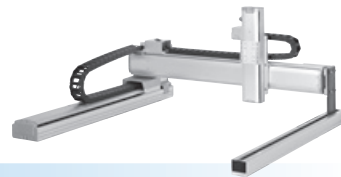
线性传送模块 CMR200	单轴机器人 GX	线性传送模块 LCMI00	水平多关节机器人 YK-X	单轴机器人 Robonity	线性单轴机器人 PHASER	单轴机器人 FLIP-X	小型单轴机器人 TRANSERVO	直交机器人 XY-X	拾放型机器人 YP-X	洁净型机器人 CLEAN	控制器 CONTROLLER	各种信息 INFORMATION	臂式	支撑龙门式	移动臂式	抬举式	XZ 式
------------------	-------------	------------------	------------------	-------------------	-------------------	-----------------	----------------------	---------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------------	----	-------	------	-----	------

G2



G4





订购型号

HXYx - C - [] - [] - [] - ZL - [] - [] - RCX340-3 - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

机器人主机 - 电缆 - 组合 (G1, G2, G3, G4) - X轴 (25~125cm) - Y轴 (25~105cm) - ZR轴 - Z轴 (25~55cm) - 电缆长度 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m) - 适用控制器 / 控制轴数 - 安全标准 - 选配件A (OPA) - 选配件B (OPB) - 选配件C (OPC) - 选配件D (OPD) - 选配件E (OPE) - 绝对数据备份用电缆

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
※4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

最大可搬运重量

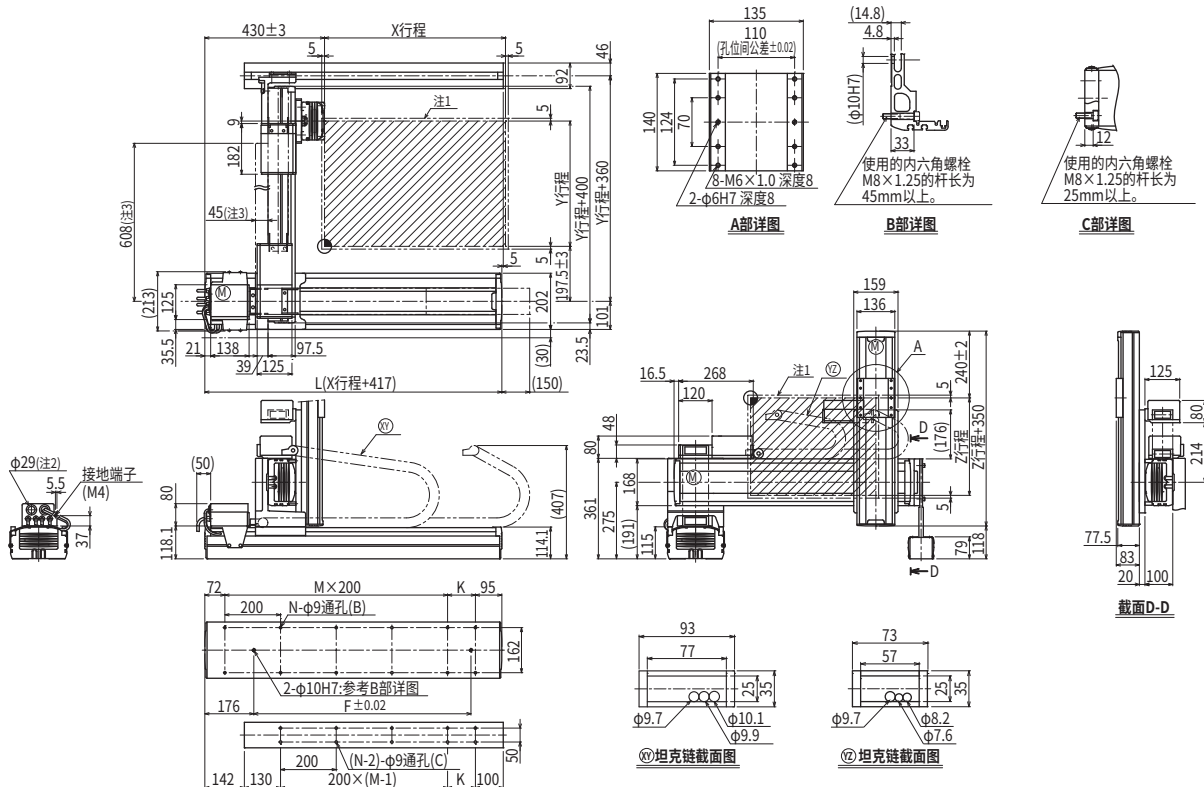
Y行程 (mm)	Z行程 (mm)
250~1050	20

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 3轴/ZL

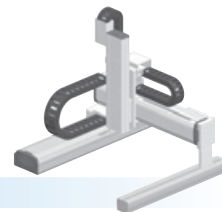
G1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Z行程	250	350	450	550							
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴	1200				960	840	720	600	480	
	Y轴	1200				960	840	720			
	速度设定	—				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。
注3. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)

注4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



■订购型号

HXYx - C					ZH				RCX340-3							
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	通用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电缆	
		G1	25~125cm	25~105cm		25~55cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m									
		G2														
		G3														
		G4														

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

■基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

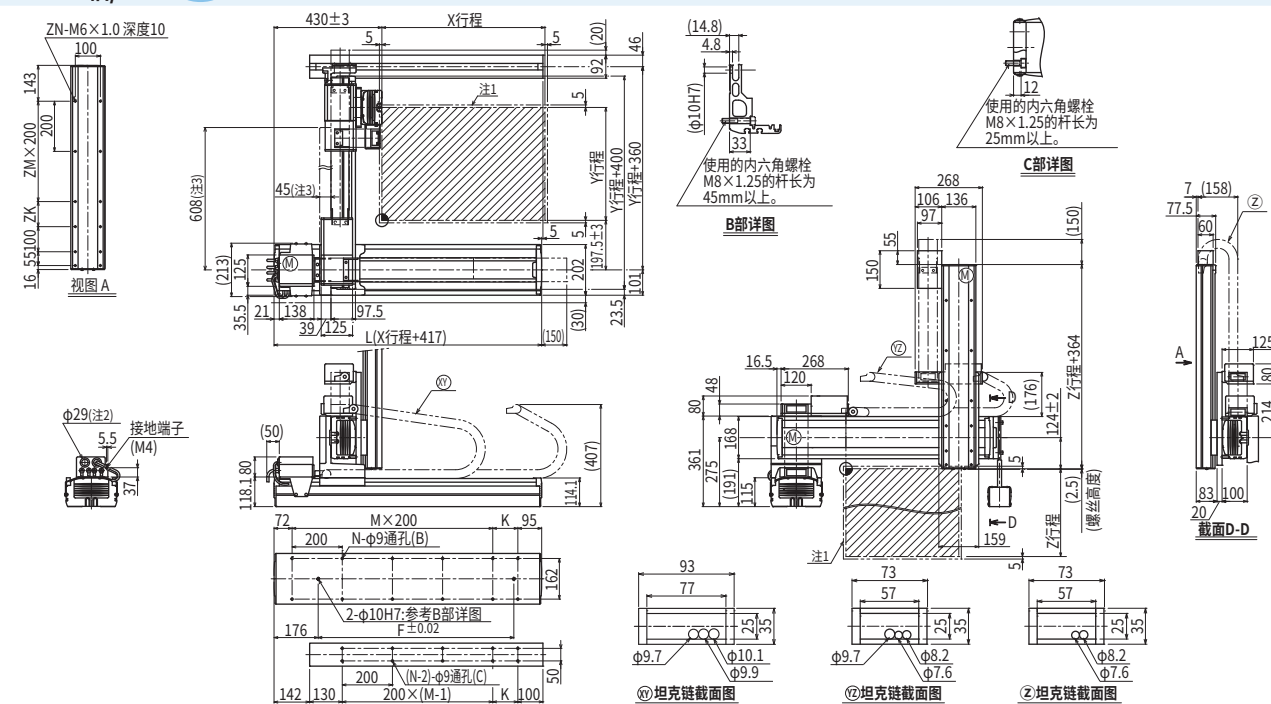
■最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)
250~1050	30

■适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 3轴/ZH (G1)



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Z行程	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴	1200				960	840	720	600	480	
	Y轴	1200				960	840	720			
	速度设定	—				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)

注4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

HXYx

4轴/ZRL

●支撑龙门式
 ●坦克链
 ●Z轴基座固定: 滑台移动型 (200W) + R轴

订购型号

HXYx - C

组合

G1

G2

G3

G4

X轴

25~125cm

Y轴

25~105cm

Z轴

25~55cm

电缆长度

3L: 3.5m

5L: 5m

10L: 10m

RCX340-4

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电缆

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK	R20
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
动作范围	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 mm	360 °
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※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. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

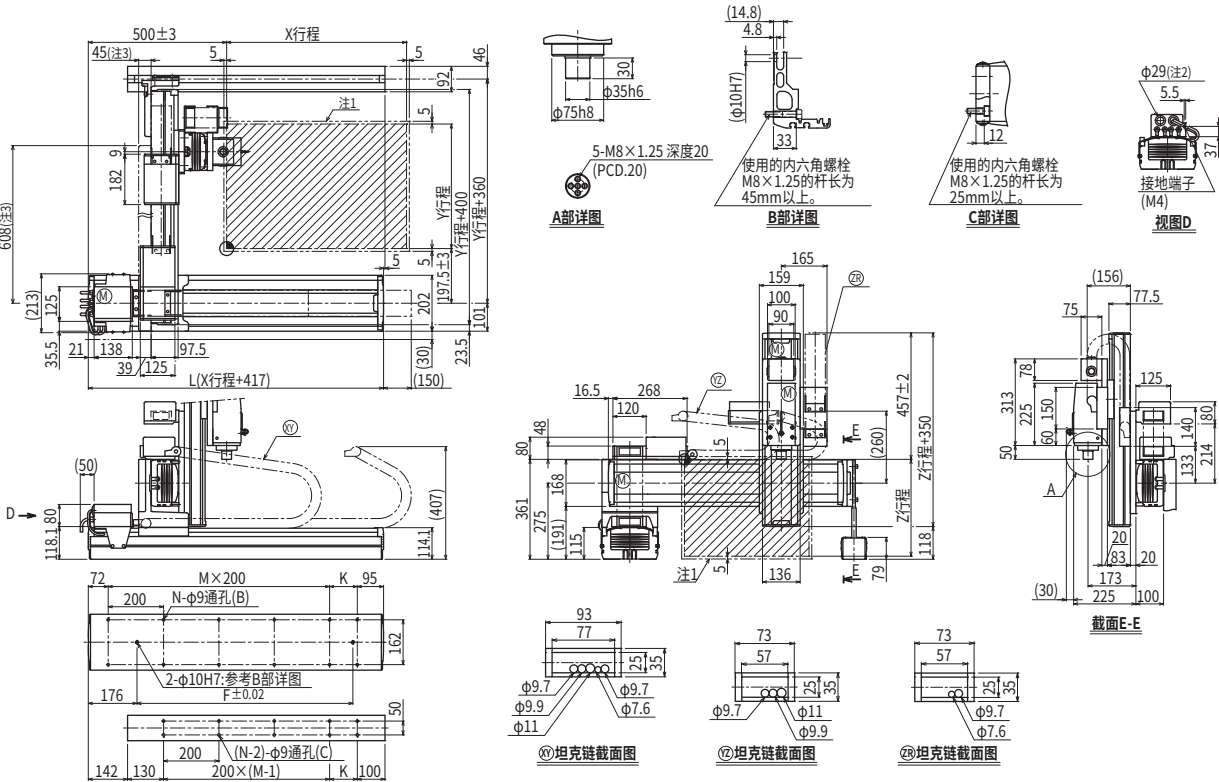
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)
250~1050	250~550
	12

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

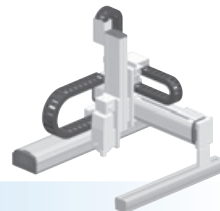
HXYx 4轴/ZRL G1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Z行程	250	350	450	550							
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴	1200				960	840	720	600	480	
	Y轴	1200				960	840	720			
	速度设定	—				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 用户用的电缆出口。
 注3. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)

注4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

HXYx - C				ZRH			RCX340-4									
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	选配件F (OP.F)	选配件G (OP.G)	选配件H (OP.H)
G1		G1	25~125cm	25~105cm	25~55cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m										
G2		G2														
G3		G3														
G4		G4														

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK	R20
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	5 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec	360° /sec
动作范围	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 mm	360°
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所列的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

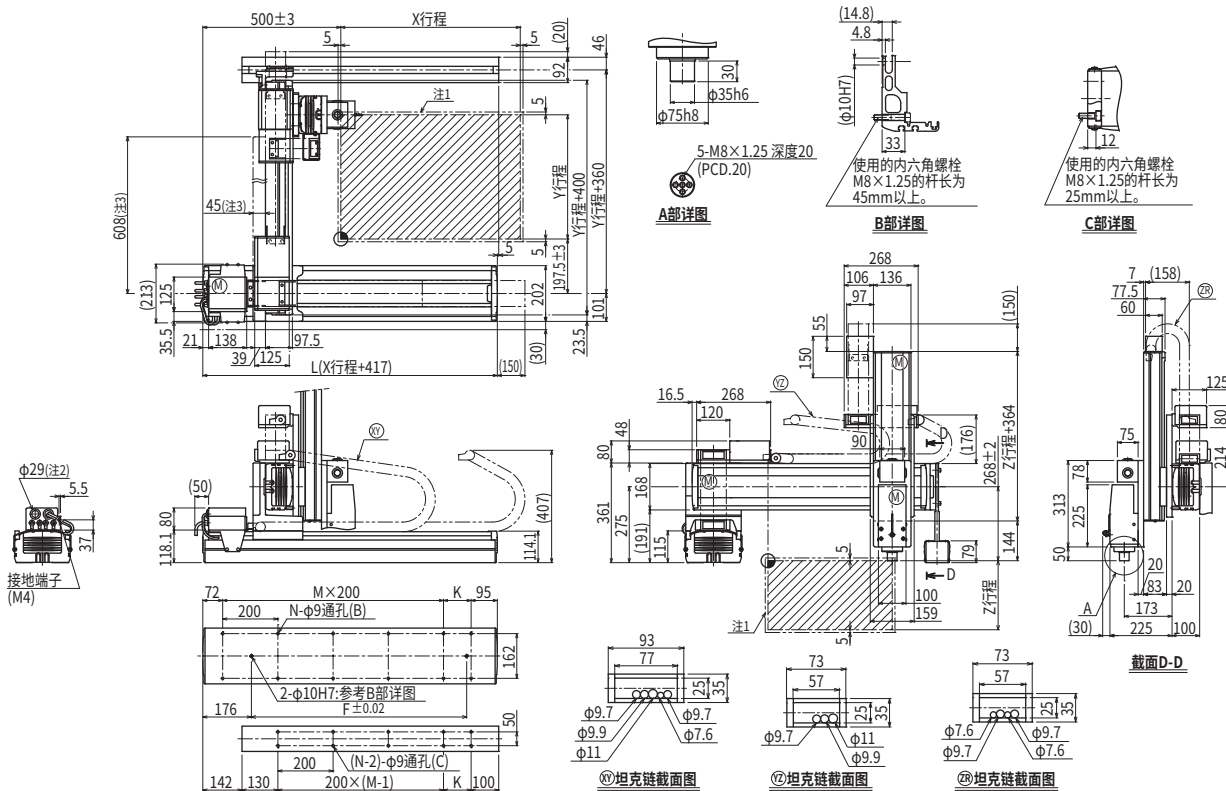
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)
250~1050	20

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 4轴/ZRH G1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Z行程	250	350	450	550							
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴	1200				960	840	720	600	480	
	Y轴	1200				960	840	720			
	速度设定	—				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。

注2. 用户用的电缆出入口。

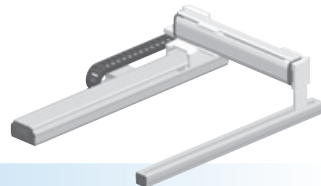
注3. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)

注4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所列的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

HXYLx

2轴

●支撑龙门式 ●坦克链



订购型号

HXYLx - C					RCX320-2		R					
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 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OPA)	选配件B (OPB)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
		G1 G2 G3 G4	115~205cm	25~105cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m							

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F20N	F17
马达输出 AC	400 W	400 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	1150~2050 mm	250~1050 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

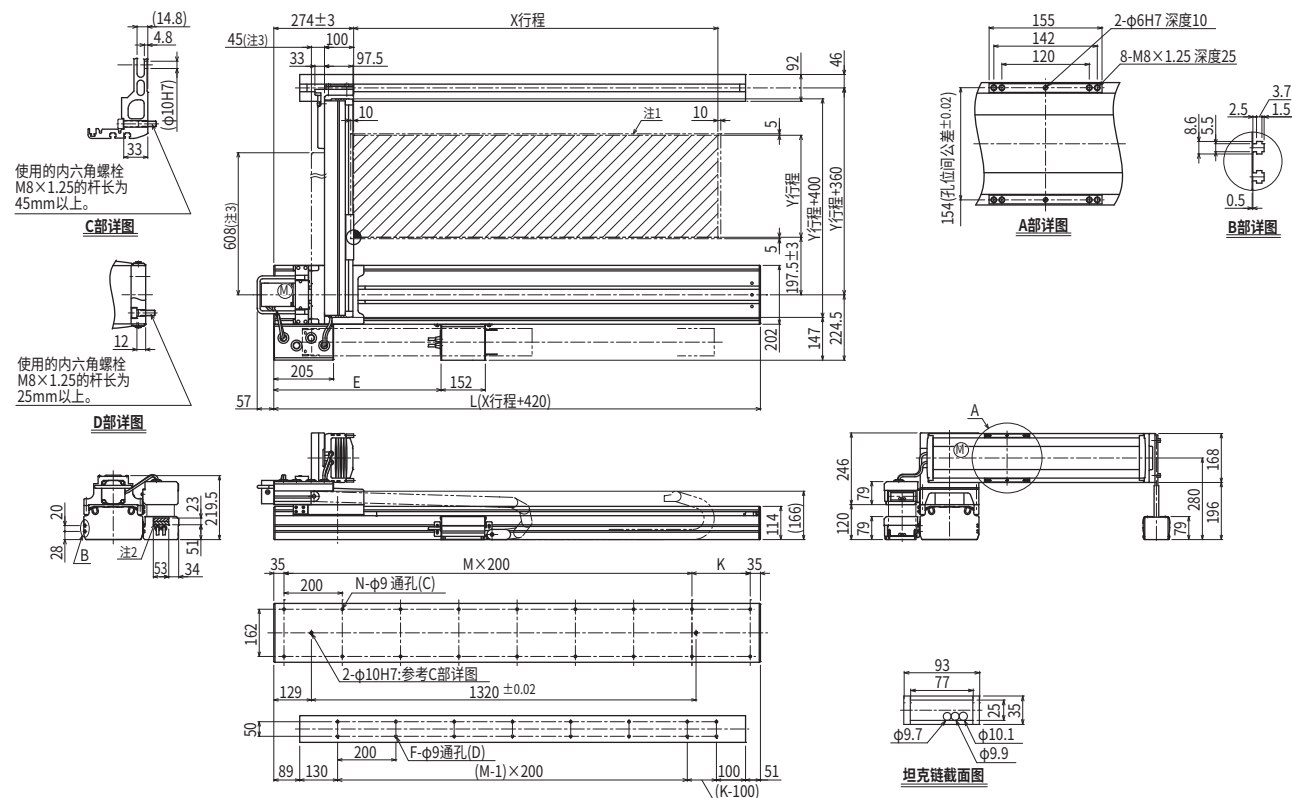
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴
250~1050	50

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYLx 2轴 G1



X行程	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
E	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Y行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	Y轴		1200		960		840		720	
速度设定			—		80%		70%		60%	

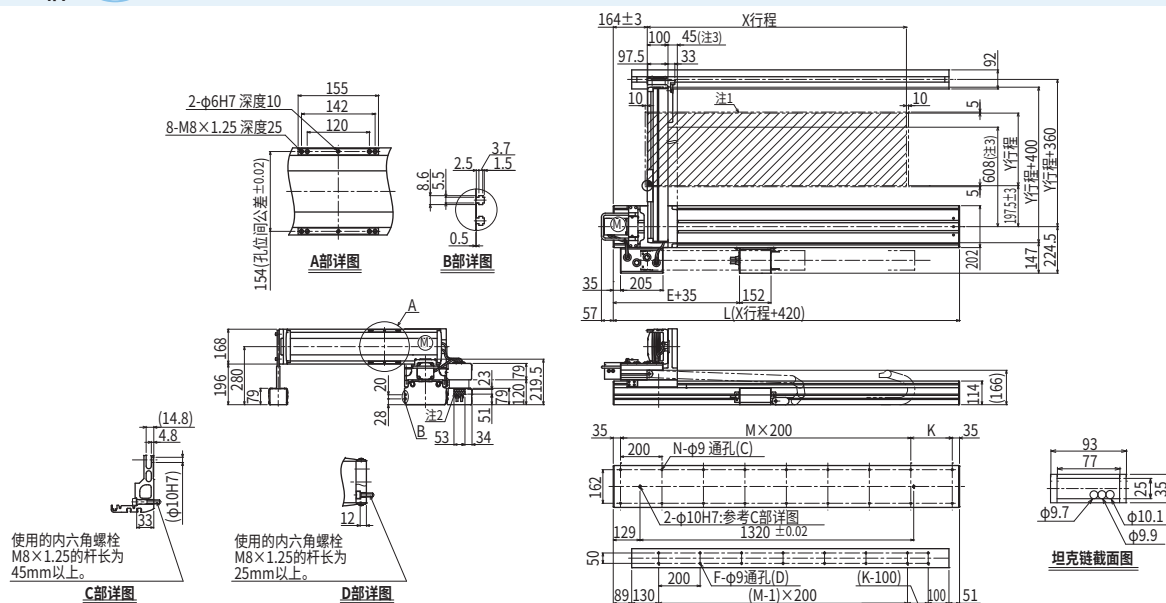
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

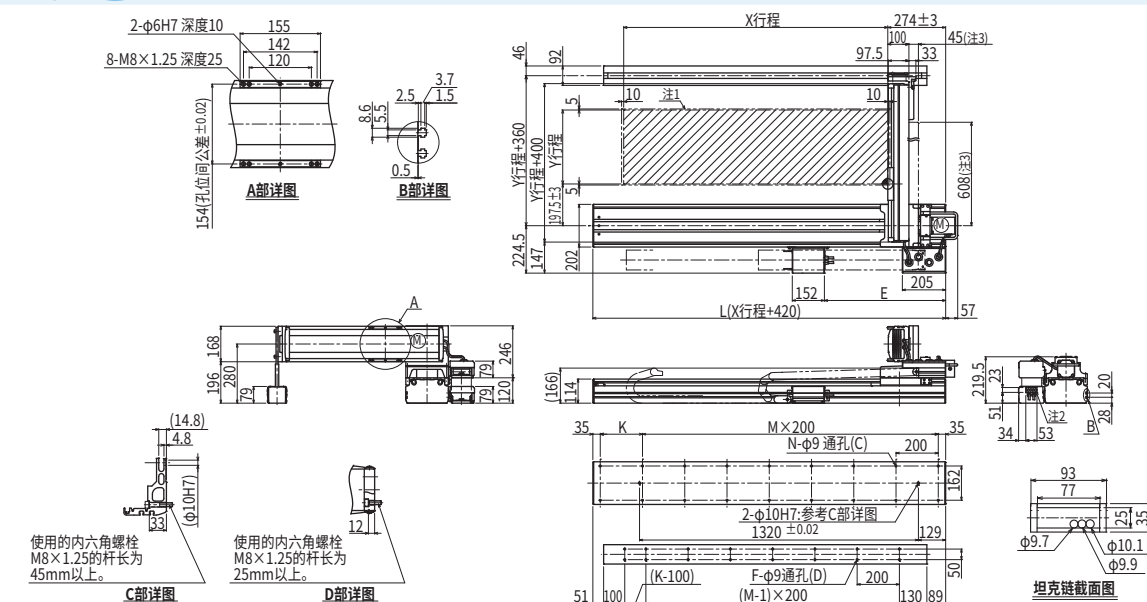
注3. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)

注4. Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

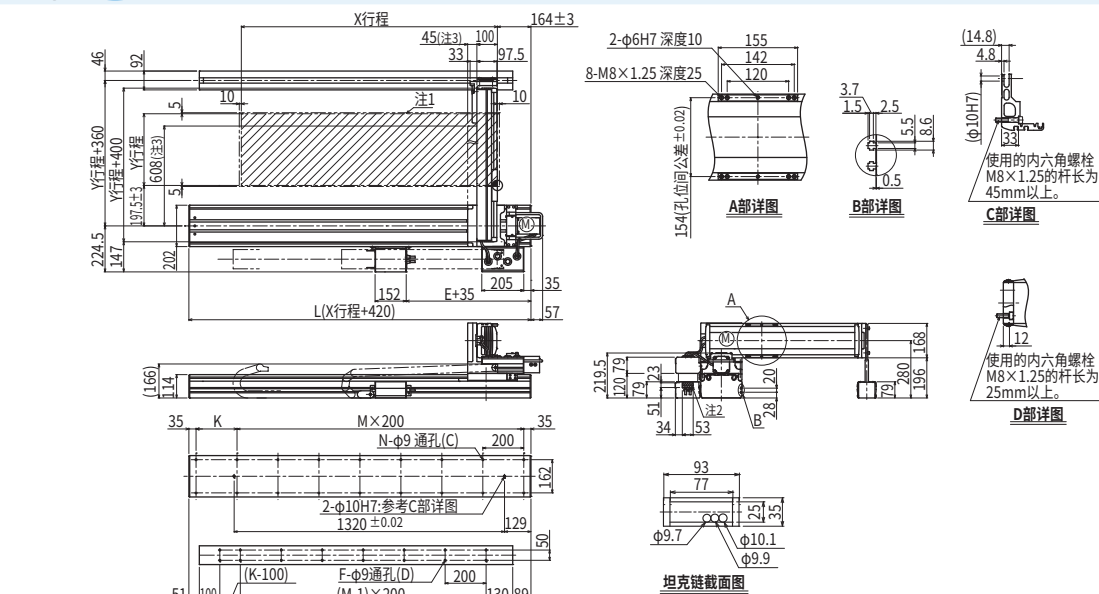
HXYLx 2轴 G2



HXYLx 2轴 G3



HXYLx 2轴 G4



SXYx

2轴

●移动臂式 ●自立电缆

订购型号

SXYx - S

机器人主机

电缆

组合
M1
M3

X轴行程¹
15~85cm

Y轴行程¹
15~35cm

电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX320-2

适用控制器/
控制轴数

安全标准

选配件A(OP.A)

选配件B(OP.B)

视觉系统

绝对数据
备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

※1. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14
马达输出 AC	200 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

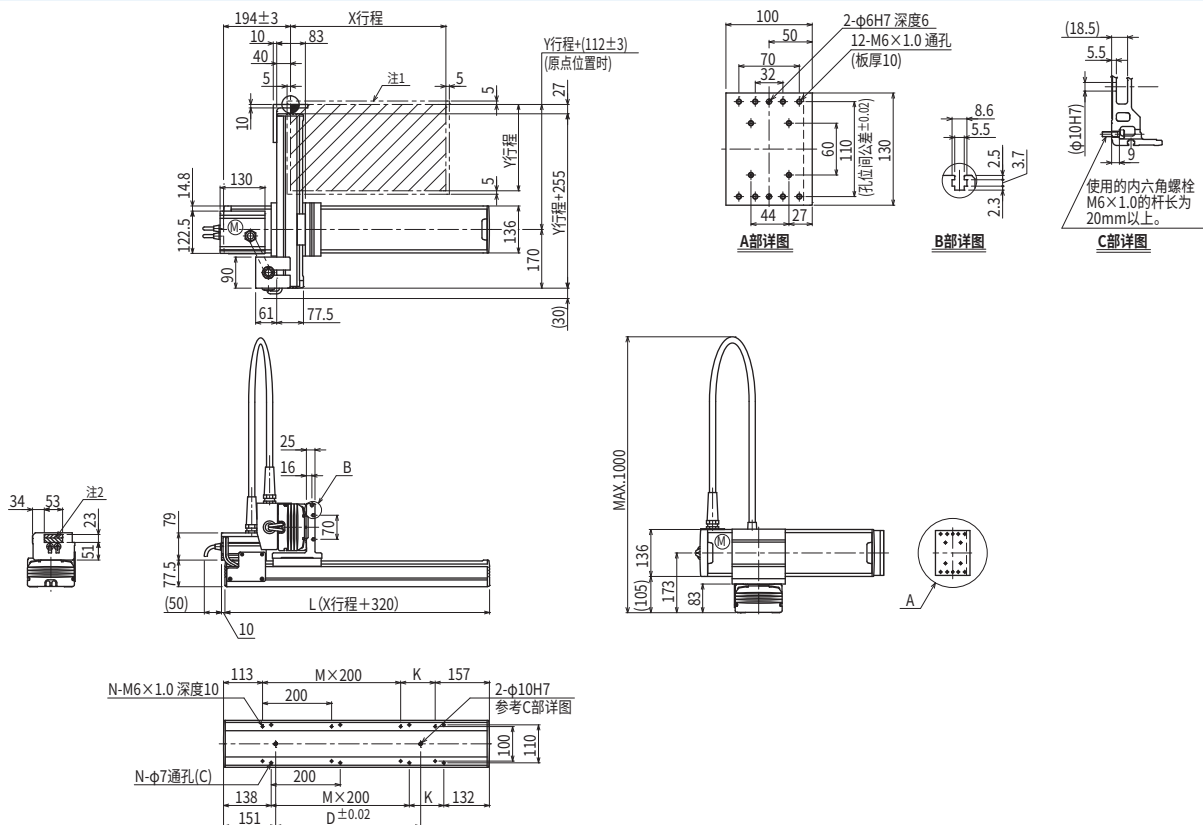
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴 (kg)
150	15
250	14
350	13

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴 M1



X行程 ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Y行程 ^{※3}	150	250	350					
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴		1200		960		780	
速度设定			—		80%		65%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

注3. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。

注4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

475

■订购型号

SXYx - S

组合

M1

M3

X轴^{※1}

15~85cm

Y轴^{※1}

15~35cm

Z轴

15~35cm

电缆长度

3L:3.5m

5L:5m

10L:10m

RCX340-3

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电缆

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶

P.638

※1. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。

■基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	F10H-BK
马达输出 AC	200 W	100 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~350 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

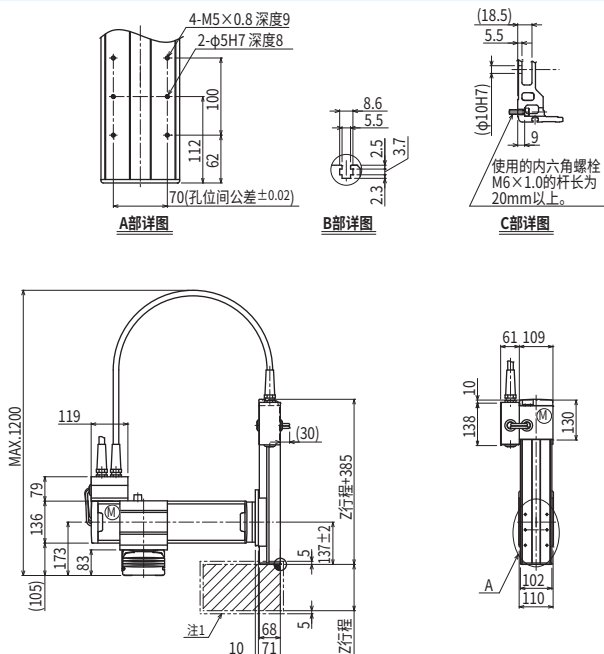
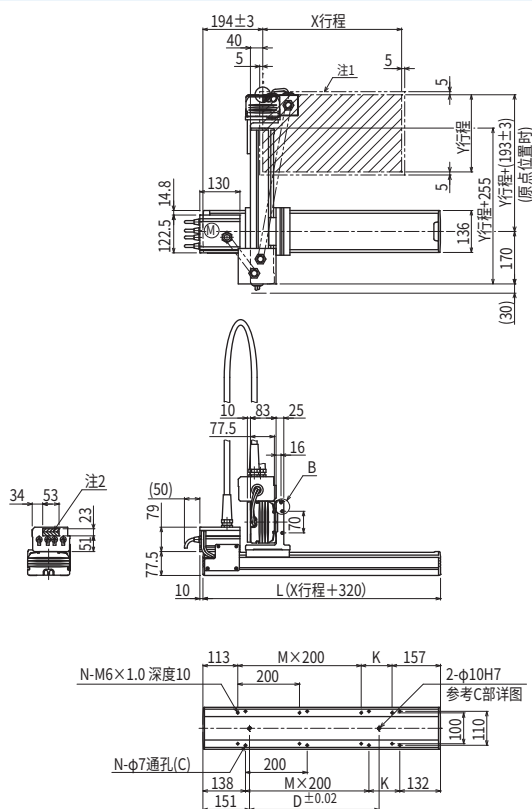
■最大可搬运重量 (kg)

	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150	9	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

■适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 3轴/ZFH (M1)



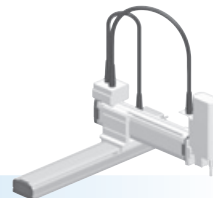
X行程 ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Y行程 ^{※3}	150	250	350					
Z行程	150	250	350					
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴	1200			960		780	
速度设定		—			80%		65%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆出口。

注3. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。

注4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

SXYx - S					15		RCX340-3									
机器人主机	电缆	组合	X轴 ^{※1}	Y轴 ^{※1}	ZR轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电缆	
	M1	M3	15~85cm	15~35cm	ZS12 ZS6		3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m									

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

※1. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZS12	Z轴: ZS6
轴组成 ^{※1}	F14H	F14	—	—
马达输出 AC	200 W	100 W	60 W	—
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	—
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12	—
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~350 mm	150 mm	—
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。

此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

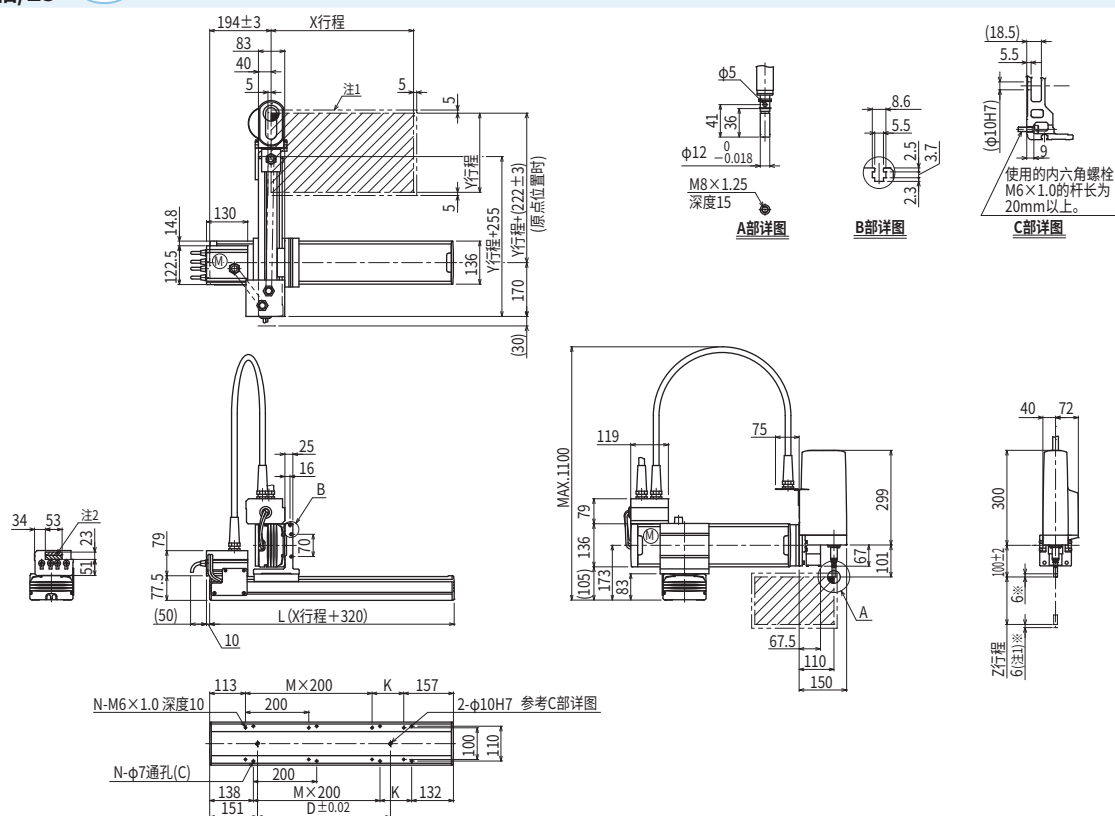
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	ZS12	ZS6
150~350	3	5

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 3轴/ZS M1



X行程 ^{注3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Y行程 ^{注3}	150	250	350					
Z行程	150							
各行程最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X轴	1200					960	780
	速度设定	—					80%	65%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

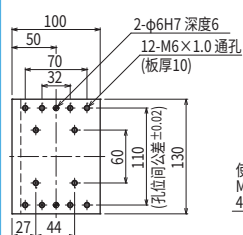
注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆出口。

注3. X行程和Y行程合计不应超过1000mm。

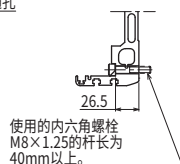
注4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。

此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

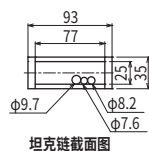
MXy 2轴 M3



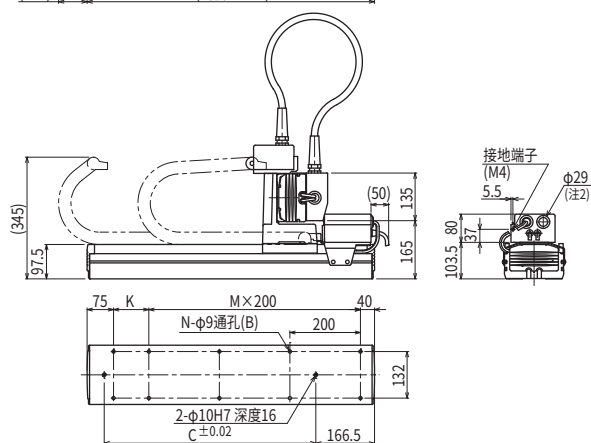
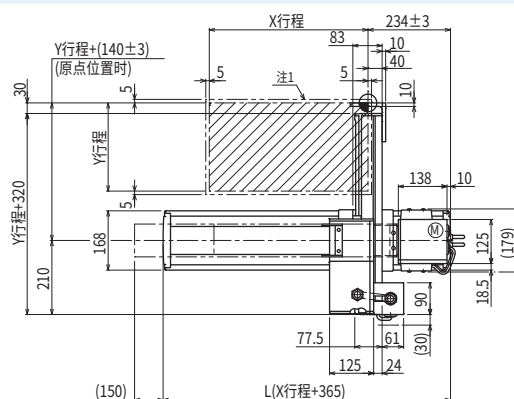
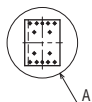
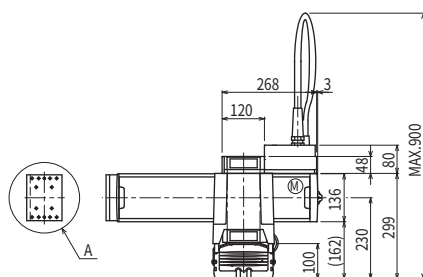
A部详图



B部详图



坦克链截面图



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550						
各行程最高速度 ^{注3} (mm/sec)	X轴					1200					
	速度设定					—					
						960					
						840					
						720					
						600					
						480					

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

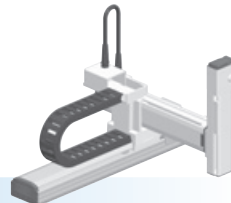
MXYx

3轴/ZFL20/10

●移动臂式

●坦克链

●Z轴基座固定：滑台移动型(200W)



订购型号

MXYx - C

机器人主机 - 电缆

组合
M1
M3

X轴
25~125cm

Y轴
15~55cm

ZR轴
ZFL20
ZFL10

Z轴
15~35cm

电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-3

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZFL20	Z轴: ZFL10
轴组成※ ¹	F17	F14H	F10H-BK	
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	
重复定位精度※ ²	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	
滚珠丝杆导程※ ³ (减速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度※ ⁴	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~550 mm	150~350 mm	
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

※ 标准品由以往的ZF变更为刚性更高的ZFL。需要ZF的用户，请咨询本公司。

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考图纸下方的表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

最大可搬运重量 (kg)

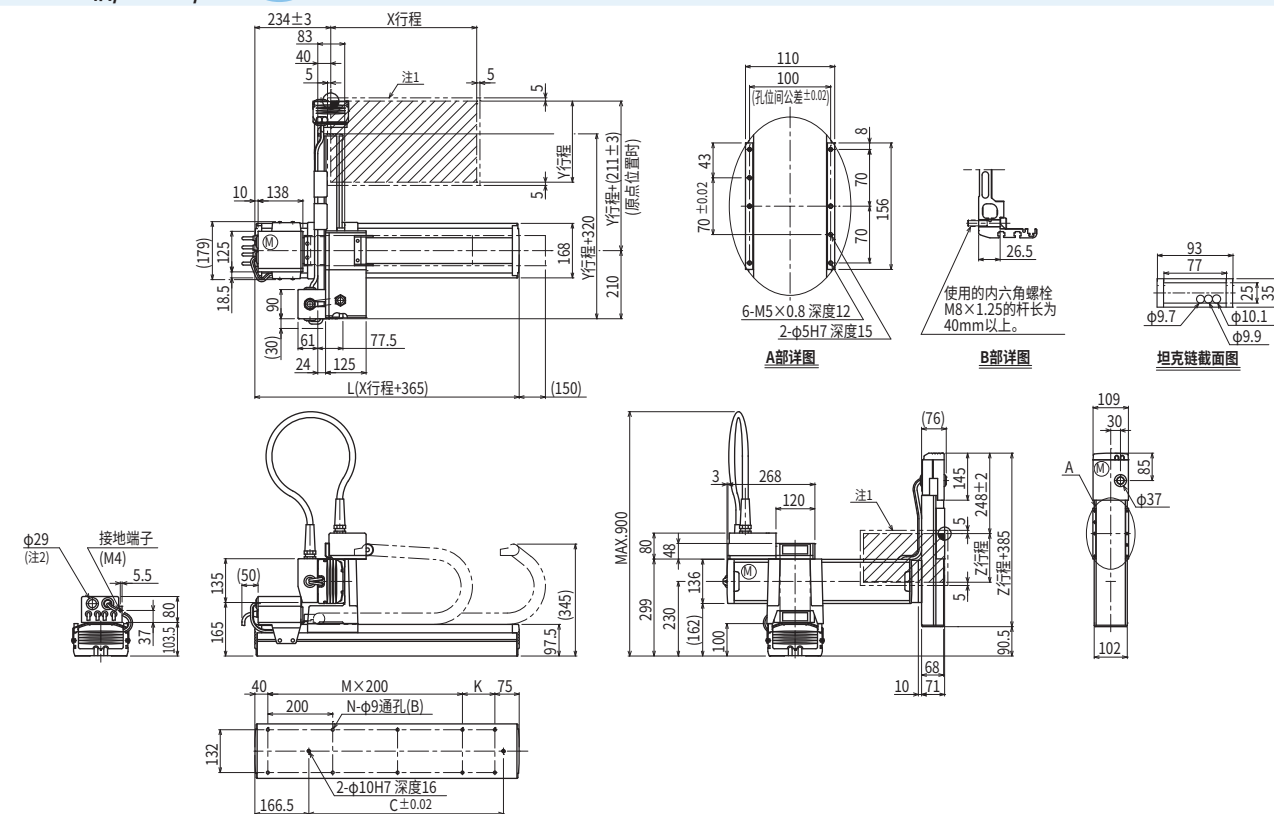
	Z行程 (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
Y行程 (mm)	150	250	350	150	250	350
150~550	8	8	8	12	11	10

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 3轴/ZFL20/10

M1

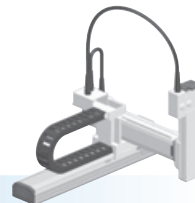


X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550						
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200				960	840	720	600	480	
速度设定		—				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。



订购型号

MXy _x - C				ZFH			RCX340-3									
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	Z轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池		
M1	M3	M1	25~125cm	15~55cm	15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m										

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~550 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※ 标准品由以往的ZF变更为刚性更高的ZFH。需要ZF的用户，请咨询本公司。

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。

此时，应参考图纸下方的表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

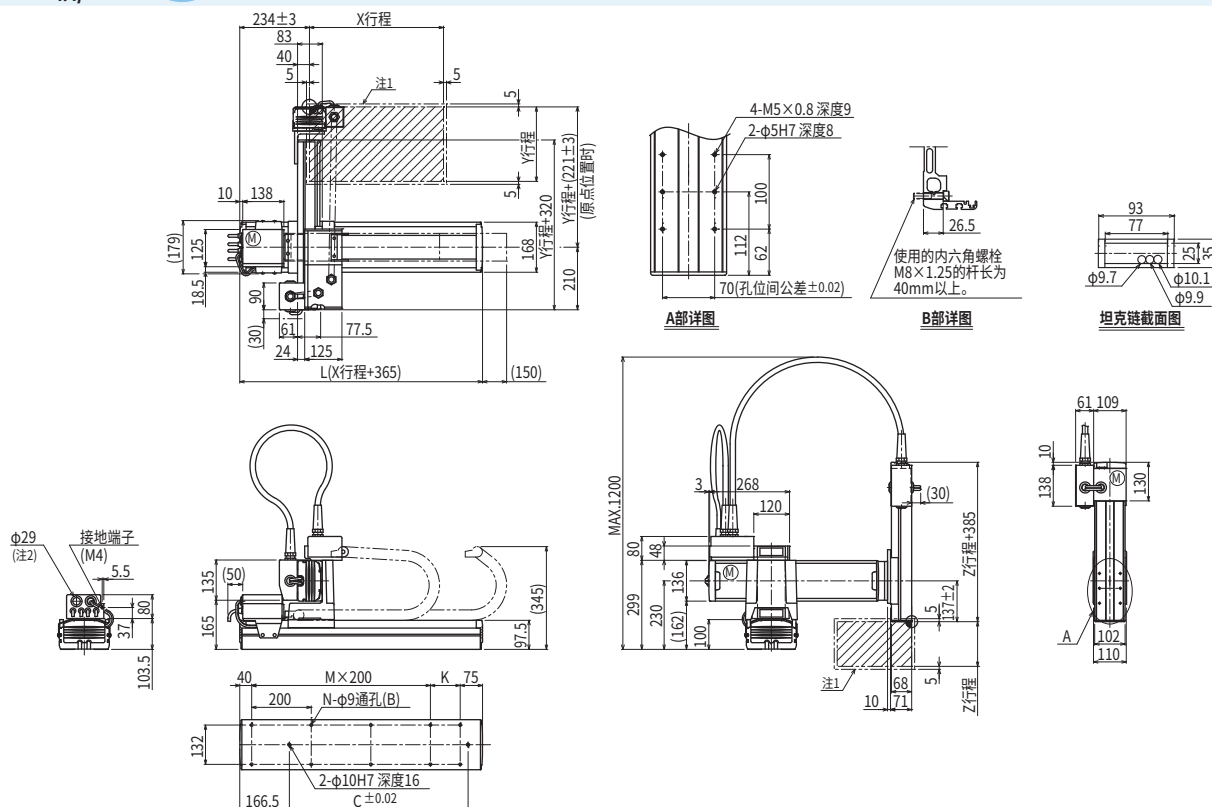
最大可搬运重量 (kg)

	Y行程 (mm)	150	250	350
150~550		12	11	10

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXy_x 3轴/ZFH M1



X行程 ^{注3}	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程 ^{注3}	150	250	350	450	550						
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%

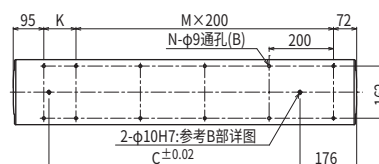
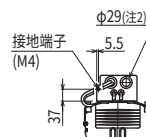
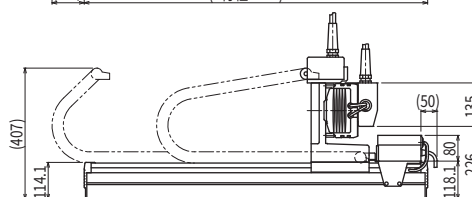
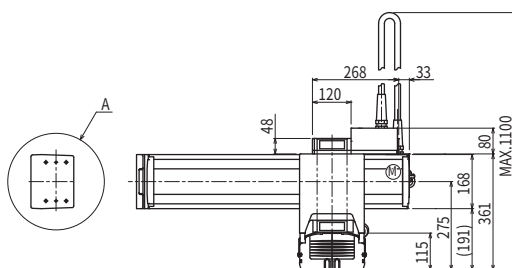
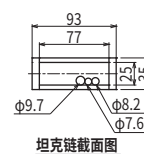
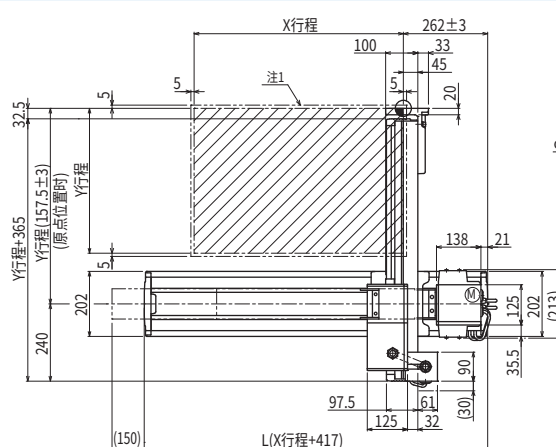
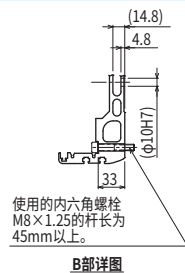
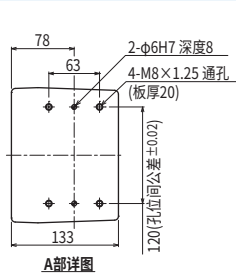
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. Y行程和Z行程合计不应超过800mm。

注4. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

HXYx 2轴 M3



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	100	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650						
各行程最高速度 ^{注3} (mm/sec)	X轴					1200	960	840	720	600	480
	速度设定					—	80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 用户用的电缆出口。

注3. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况（危险速度）。此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

线性传送模块 CMR200	单轴机器人 GX	线性传送模块 LCMI00	水平多关节机器人 YK-X	单轴机器人 Robonity	线性单轴机器人 PHASER	单轴机器人 FLIP-X	小型单轴机器人 TRANSERVO	直交机器人 XY-X	拾放型机器人 YP-X	洁净型机器人 CLEAN	控制器 CONTROLLER	各种信息 INFORMATION	臂式	支撑龙门式	移动臂式	抬举式	XZ 式
------------------	-------------	------------------	------------------	-------------------	-------------------	-----------------	----------------------	---------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------------	----	-------	------	-----	------

SXYx

2轴

●拾举式 ●自立电缆

■订购型号



SXYx - S - P1					RCX320-2					
机器人主机	电缆	组合	X轴行程 ¹ 15~85cm	Y轴行程 ¹ 15~55cm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器/ 控制轴数	安全标准	选配件A(OPA)	选配件B(OPB)	视觉系统
请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628										

※1. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

■基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F14-BK
马达输出 AC	200 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

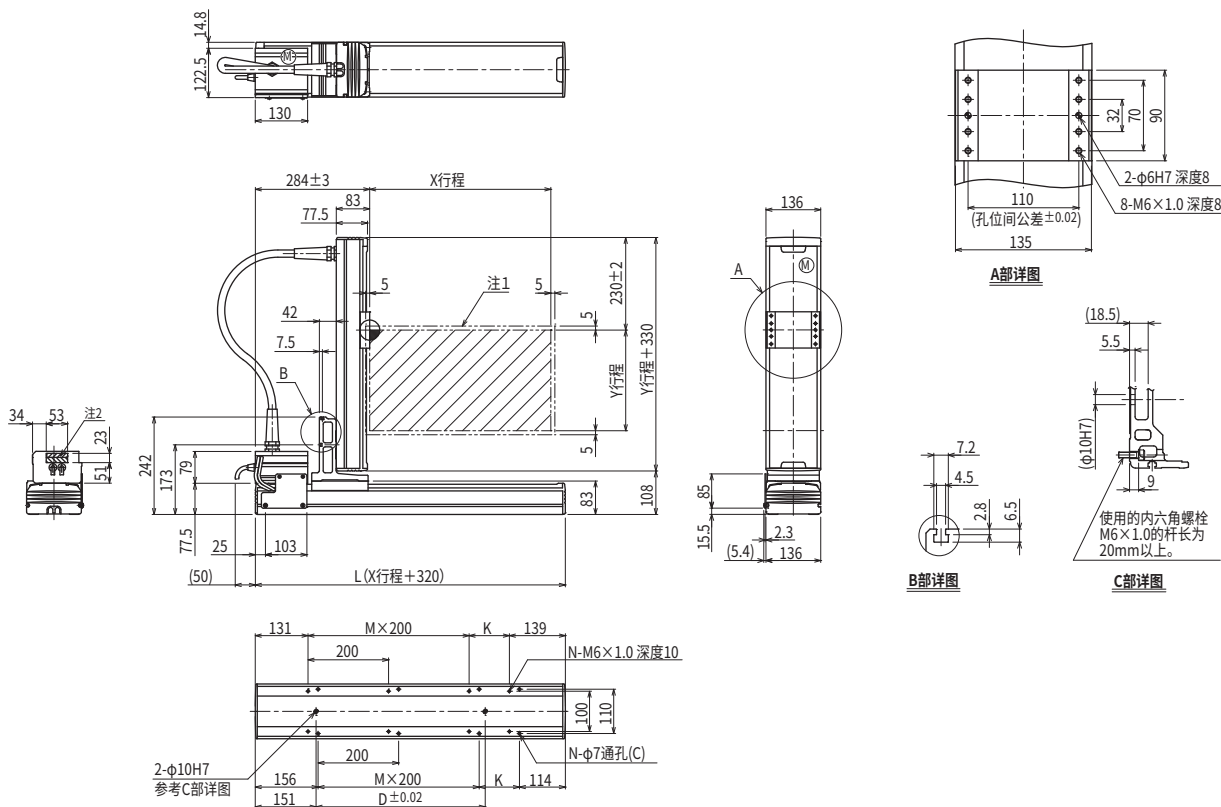
■最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150~550	8

■适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴 P1



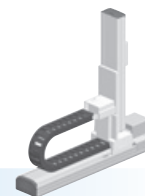
X行程 ^{注3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Y行程 ^{注3}	150	250	350	450	550			
各行程最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X轴		1200		960		780	
速度设定			—		80%		65%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆出口。

注3. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

注4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

MXYx - C - P2

机器人主机	电缆	组合	X轴行程 25~125cm	Y轴行程 15~65cm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
						RCX320-2						

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H-BK
马达输出 AC	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

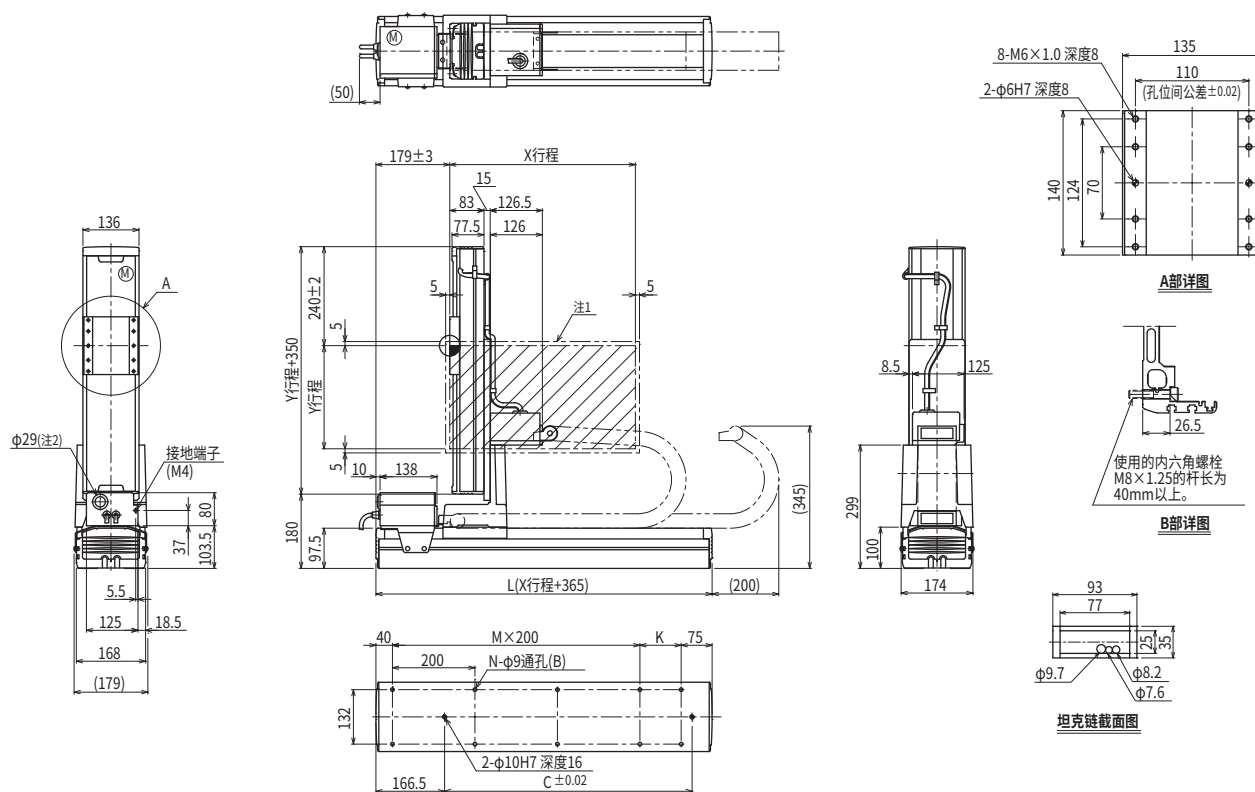
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴
150~650	20

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 2轴 P2



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

MXYx

2轴

●拾举式 ●自立电缆



■订购型号

MXYx - S - P1

机器人主机	电缆	组合	X轴行程 ¹	Y轴行程 ¹	电缆长度
			25~95cm	15~65cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

RCX320-2

R

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

※1. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

■基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H-BK
马达输出 AC	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~950 mm	150~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

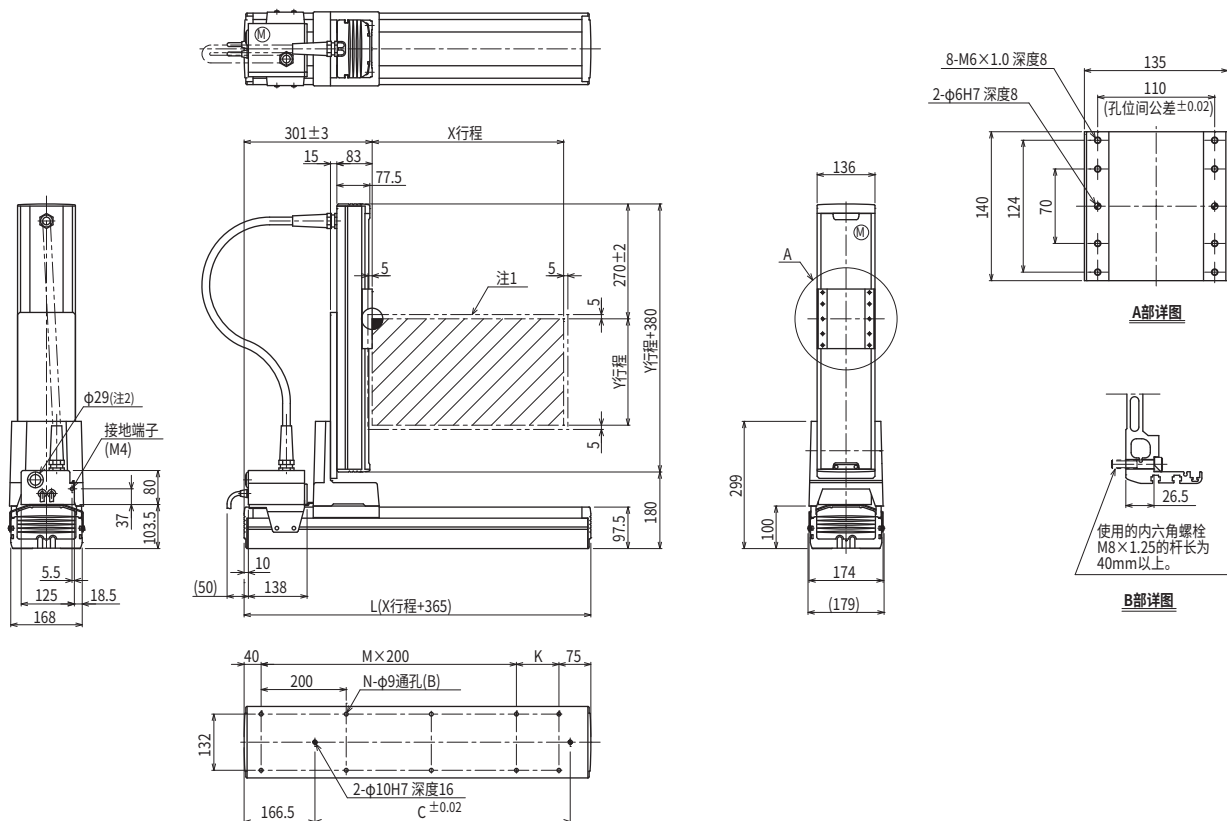
■最大可搬运重量

Y行程(mm)	XY2轴
150~650	20

■适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 2轴 P1



X行程 ^{注3}	250	350	450	550	650	750	850	950
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315
K	100	200	100	200	100	200	100	200
C	240	420	600	600	780	780	960	960
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14
Y行程 ^{注3}	150	250	350	450	550	650		
各行程最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X轴			1200			960	840
	速度设定			—			80%	70%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

注4. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

MXy_x - C - P2 -  -  -  -  -  - **RCX340-3** -  -  -  -  -  -  -  -  -  -  -  -  -  - 

机器人主机 电缆 组合 X轴 25~125cm Y轴 15~65cm ZR轴 ZPMHL ZPMHR Z轴 15~35cm 电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 6L: 10m 10L: 10m 适用控制器 / 控制轴数 安全标准 选配件A (OP.A) 选配件B (OP.B) 选配件C (OP.C) 选配件D (OP.D) 选配件E (OP.E) 绝对数据 备份用电

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

■ 基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H-BK	F10H
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※ 标准品由以往的ZPM变更为刚性更高的 ZPMH。需要ZPM的用户, 请咨询本公司。

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。

此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

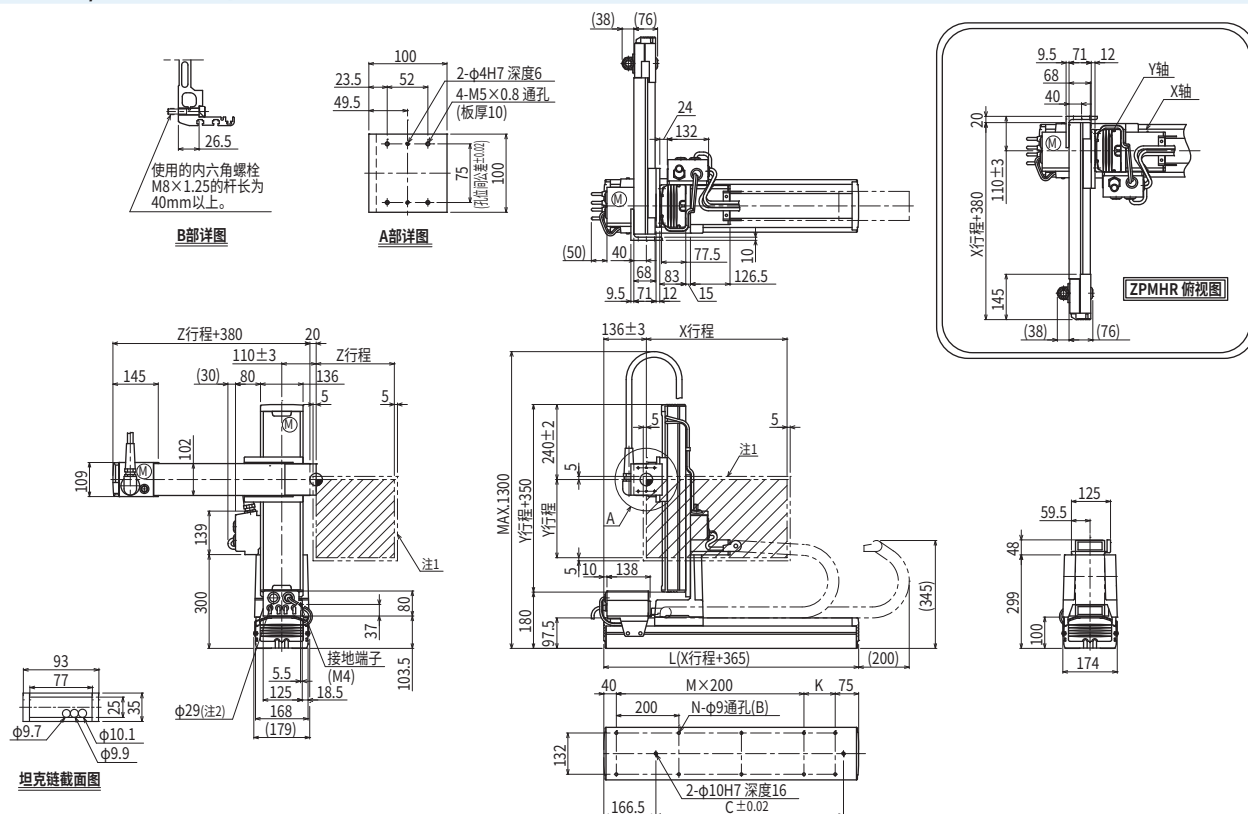
■ 最大可搬运重量

	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150~650	10	9	8

■ 适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 3轴/ZPMHL P2



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550	650					
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度^{※3} (mm/sec)	X轴 速度设定	1200					960	840	720	600	480
		—					80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. 本图是ZPMHL组合的视图。

ZPMHR时, 请参照右上的俯视图。

注4. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。



订购型号

HXYx - C - P2

机器人主机	电缆	组合	X轴行程 25~125cm	Y轴行程 25~105cm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
-------	----	----	------------------	------------------	--

RCX320-2

R

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F20	F20-BK
马达输出 AC	600 W	600 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~1050 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

最大可搬运重量

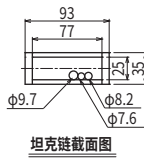
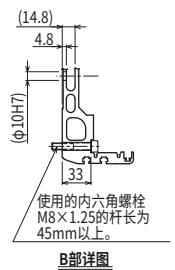
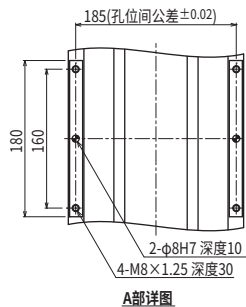
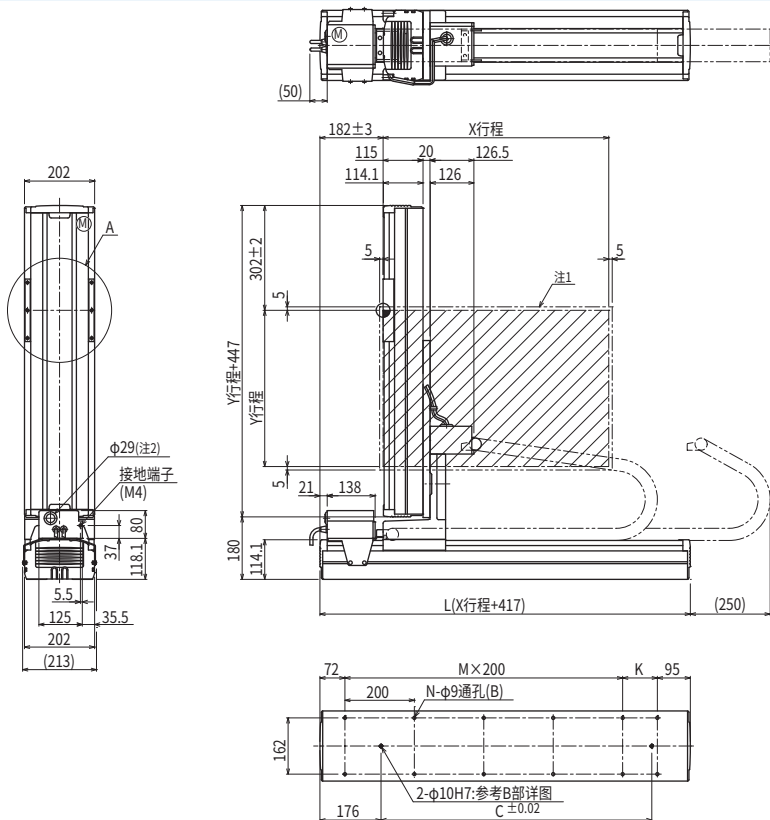
(kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
250~1050	30

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 2轴 P2



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	708	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200			960			840	720	600	480
	Y轴	600			480			420	360		
	速度设定	—			80%			70%	60%	50%	40%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。

此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

HXYx - S - P1

机器人主机	电缆	组合	X轴行程 ¹ 25~85cm	Y轴行程 ¹ 25~85cm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
-------	----	----	------------------------------	------------------------------	--	--------------	------	------	-------------	-------------	------	---------------

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

※1. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F20	F20-BK
马达输出 AC	600 W	600 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~850 mm	250~850 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

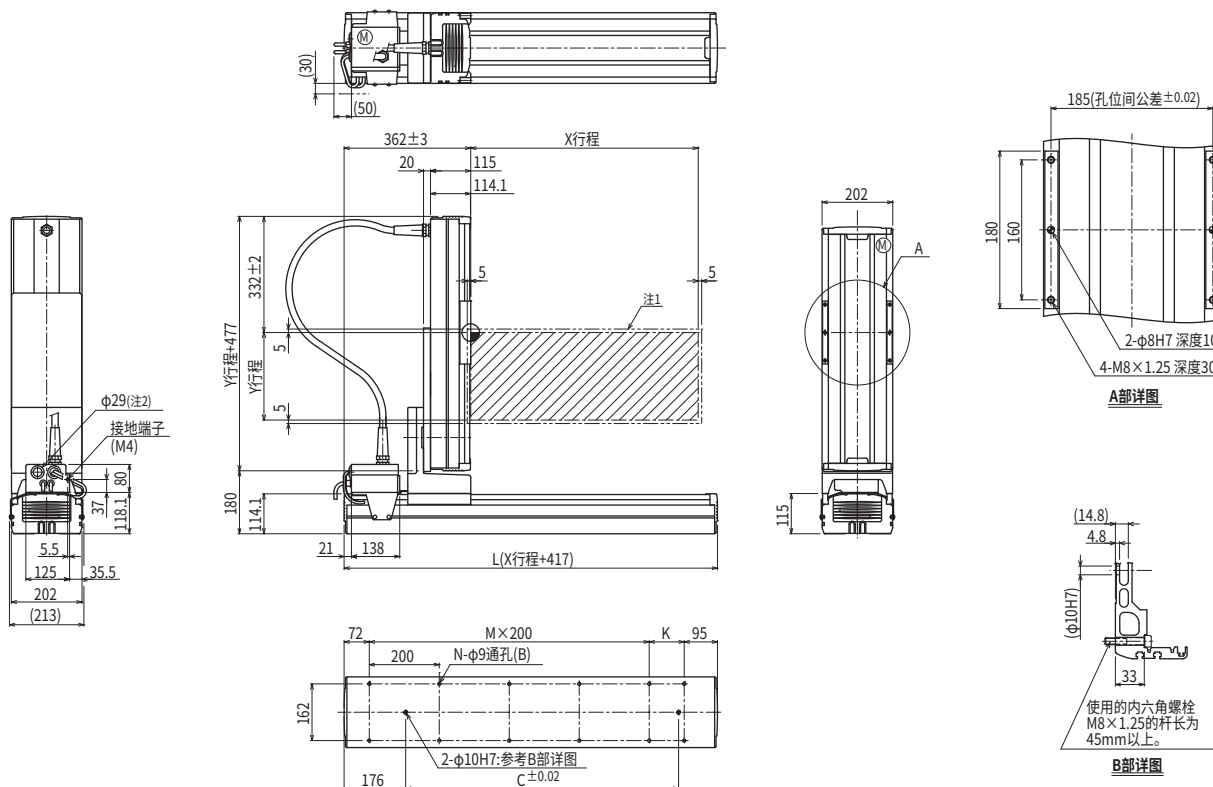
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴
250~850	30

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 2轴 P1



X行程 ^{注3}	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Y行程 ^{注3}	250	350	450	550	650	750	850
各行程最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X轴		1200		960		
	Y轴		600		480		
	速度设定		—		80%		

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

注4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

HXYx

3轴/ZPH

●拾举式 ●坦克链 ●Z轴拾举式用滑台固定、基座移动式 (200W)

订购型号

HXYx - C - P2 - X轴^{※1}
25~125cm - Y轴^{※1}
25~95cm - ZR轴
ZPHL
ZPHR - Z轴
25~65cm - 电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m - **RCX340-3** - 安全
标准 - 选配件A
(OP.A) - 选配件B
(OP.B) - 选配件C
(OP.C) - 选配件D
(OP.D) - 选配件E
(OP.E) - 绝对数据
备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**



※1. Y行程和Z行程合计不应超过1200mm。

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F20	F20-BK	F14H
马达输出 AC	600 W	600 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~950 mm	250~650 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

- ※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. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※4. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

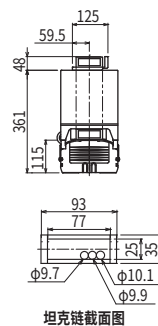
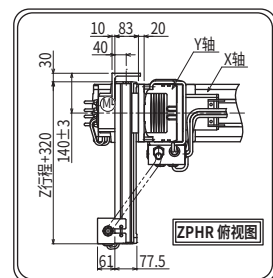
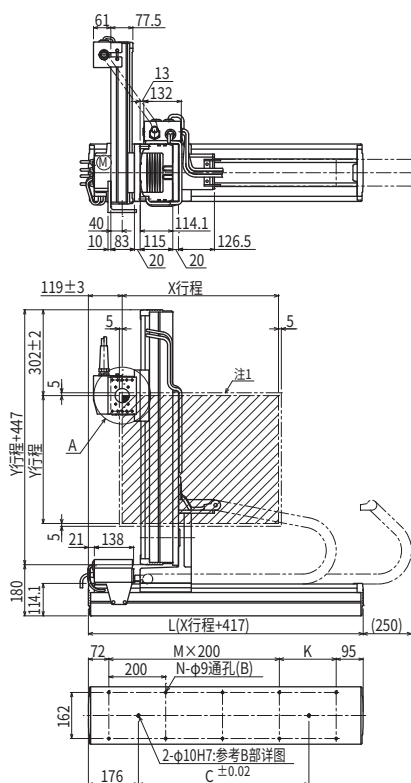
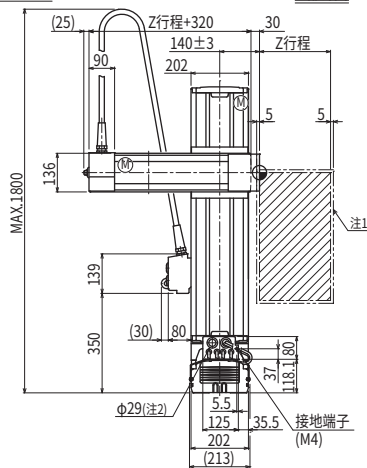
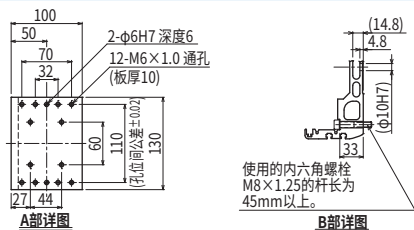
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)
250~950	15

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 3轴/ZPHL P2



X行程 ^{注4}	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程 ^{注4}	250	350	450	550	650	750	850	950			
Z行程	250	350	450	550	650						
各行程最高速度 ^{注5} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	Y轴	600					480	420			
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%

- 注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 用户用的电缆取出口。
 注3. 本图是ZPHL组合的视图。
 ZPHR时, 请参照右上的俯视图。

注4. Y行程和Z行程合计不应超过1200mm。

注5. X轴、Y轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。



订购型号

SXYx - S			ZF			RCX320-2					
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	ZR轴	Z轴行程	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A(OPA)	选配件B(OP.B)	视觉系统
	F1 F3		15~85cm		15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m					

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F14	F10-BK
马达输出 AC	100 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

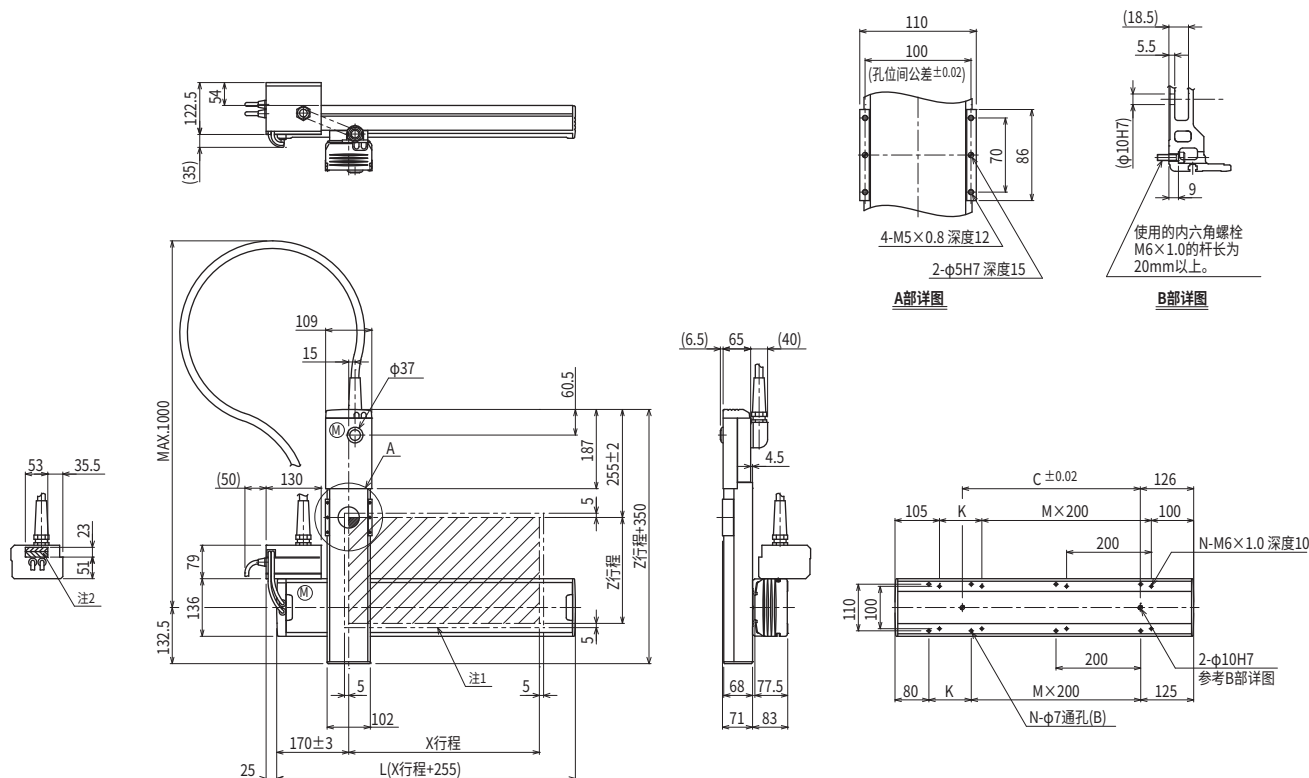
最大可搬运重量

	(kg)
X行程(mm)	Z行程(mm)
150~850	10

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴/ZF F1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105
K	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Z行程	150	250	350					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴		1200		960		780	
	速度设定		—		80%		65%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示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, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

SXYx

2轴/ZFL20

●XZ式 ●坦克链 ●Z轴基座固定、滑台移动型(200W)

订购型号

SXYx - C - - - ZFL20 - - - RCX320-2 - - R - - - - -

机器人主机 - 电缆 - 组合 - X轴行程 - ZR轴 - Z轴行程 - 电缆长度 - 通用控制器 / 控制轴数 - 安全标准 - 再生装置^{※1} - 选配件A (OP.A) - 选配件B (OP.B) - 视觉系统 - 绝对数据 备份用电池

F1 F3 15~105cm 15~35cm 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

※1. RCX320为YHX-RU。

基本规格

	X轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F14	F10H-BK
马达输出 AC	100 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

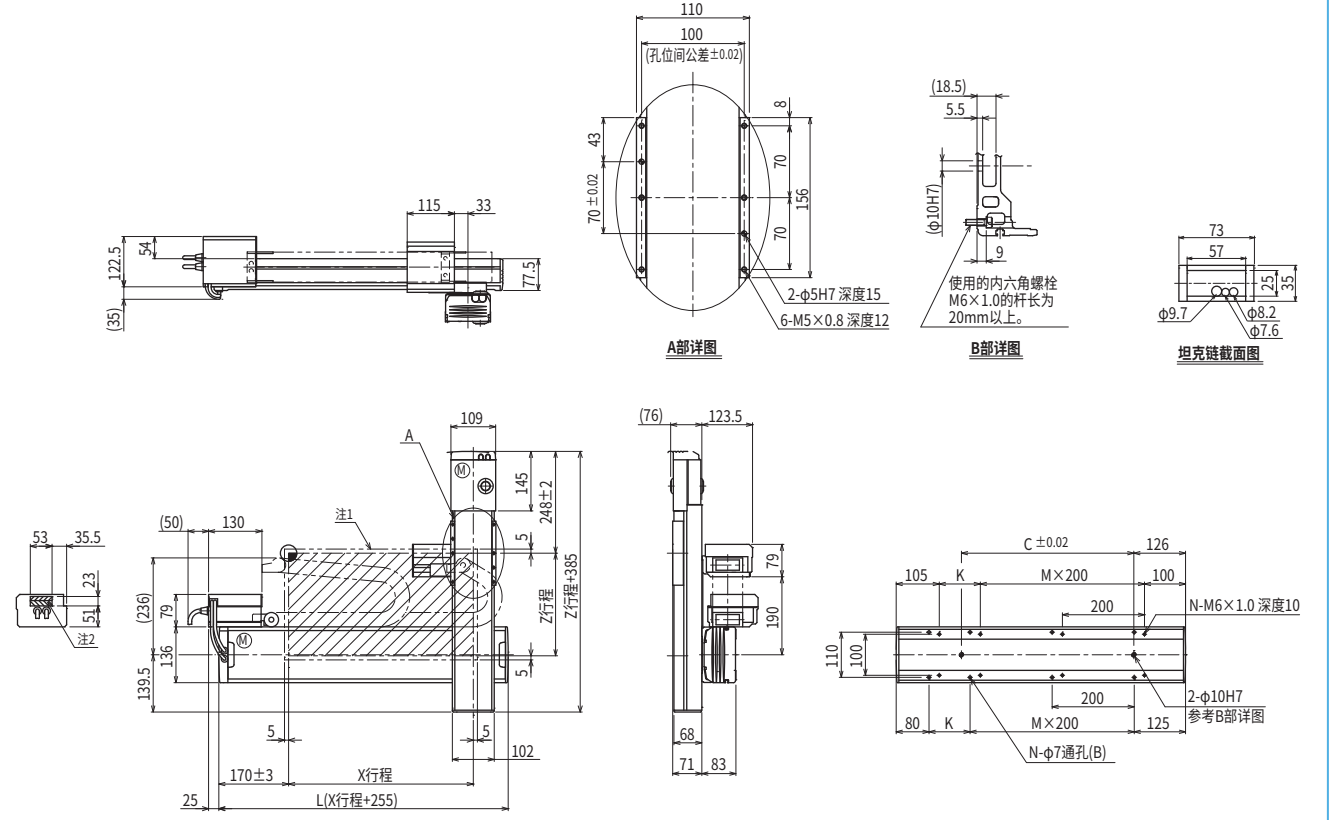
最大可搬运重量

(kg)	
X行程(mm)	Z行程(mm)
150~1050	150~350
	8

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴/ZFL20 (F1)



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Z行程	150	250	350							
各行程最高速度 ^{※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限停的位置。
注2. 斜线部分位置表示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, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

SXYBx

2轴/ZF

●XZ式

●坦克链

●Z轴底座固定、滑台移动型(100W)

订购型号

SXYBx - C - ZF - RCX320-2

机器人主机 - 电缆 - 组合 - X轴行程 - ZR轴 - Z轴行程 - 电缆长度 - 适用控制器 / 控制轴数 - 安全标准 - 再生装置^{※1} - 选配件A (OPA) - 选配件B (OP.B) - 视觉系统 - 绝对数据 备份用电池

F1
F3

15~305cm

15~35cm

3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

※1. 最高速度超过1250mm/sec时, 需要再生装置。

基本规格

	X轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	B14H	F10-BK
马达输出 AC	200 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	同步带	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	相当于导程25 mm	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~3050 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

最大可搬运重量

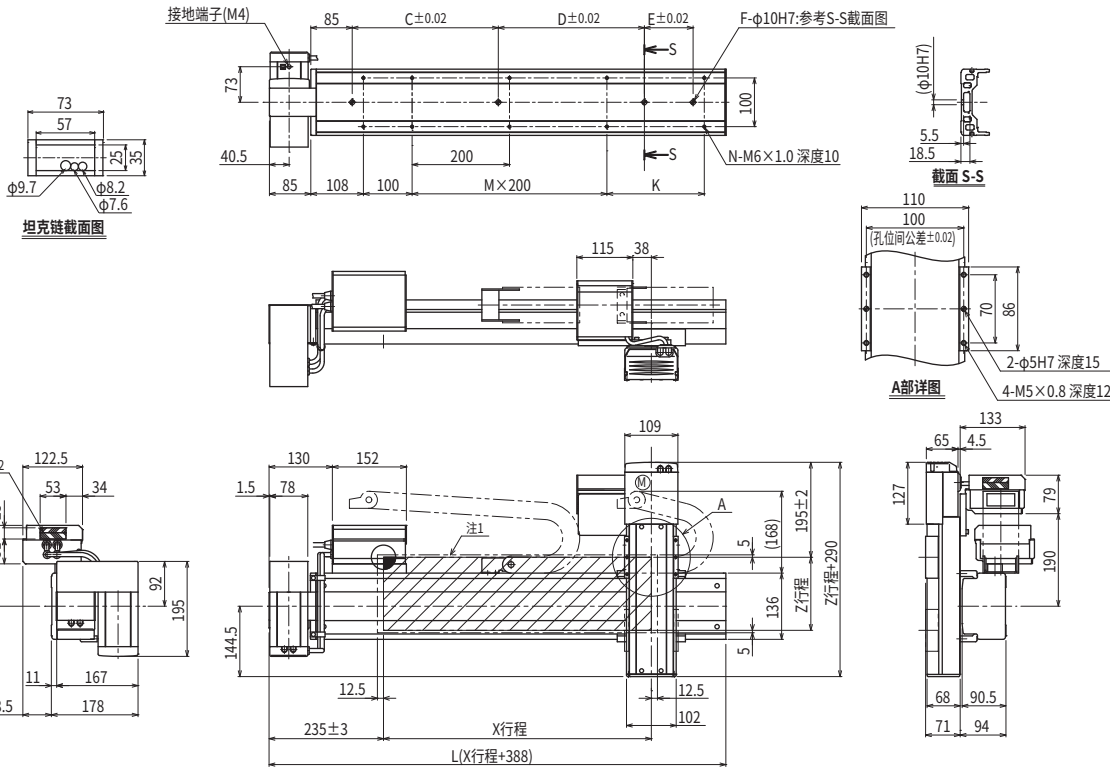
(kg)	
X行程 (mm)	Z行程 (mm)
150~3050	150~350
	10

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

※ 最高速度超过1250mm/sec时, 需要再生装置。

SXYBx 2轴/ZF F1



注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆出口。

注3. X轴马达的安装按LU规格执行。

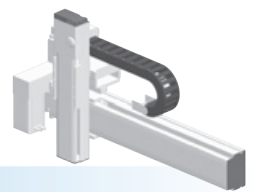
X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438
K	—	100	200	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
C	240	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	1	1	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
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
Z行程	150	250	350																											

SXYBx 2轴/ZFL20

●XZ式

●坦克链

●Z轴底座固定、滑台移动型(200W)



订购型号

SXYBx - C			ZFL20			RCX320-2		R					
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	ZR轴	Z轴行程	电缆长度	适用控制器/ 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OPA)	选配件B (OPB)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
	F1 F3		15~305cm		15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m							

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	B14H	F10H-BK
马达输出 AC	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	同步带	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	相当于导程25 mm	20 mm
最高速度	1875 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	150~3050 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

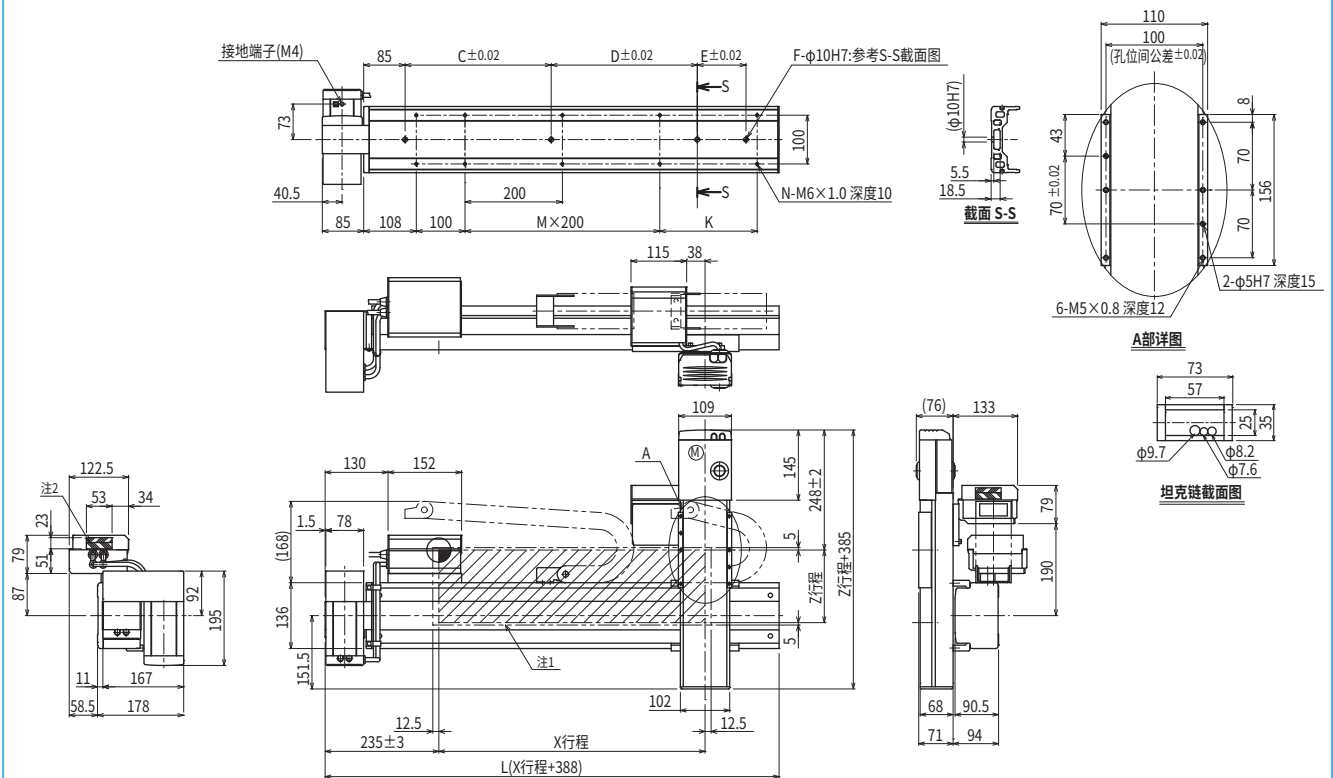
最大可搬运重量 (kg)

X行程 (mm)	Z行程 (mm)
150~3050	8

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYBx 2轴/ZFL20 (F1)



注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

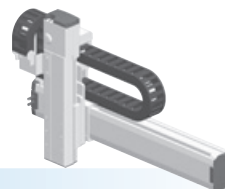
注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

注3. X轴马达的安装按LU规格执行。

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	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438
K	—	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
C	240	420	420	600	600	780	780	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960	960
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	1	1	1	2	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	15
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
Z行程	150	250	350																											

适用控制器

RCX320 ▶ 628



订购型号

MXy_x - C			ZFH			RCX320-2		R					
机器人主机	电缆	组合 F1 F3	X轴行程 15~105cm	ZR轴	Z轴行程 15~35cm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	视觉系统	绝对数据 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

■ 基本规格

	X轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F14H	F10H-BK
马达输出 AC	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

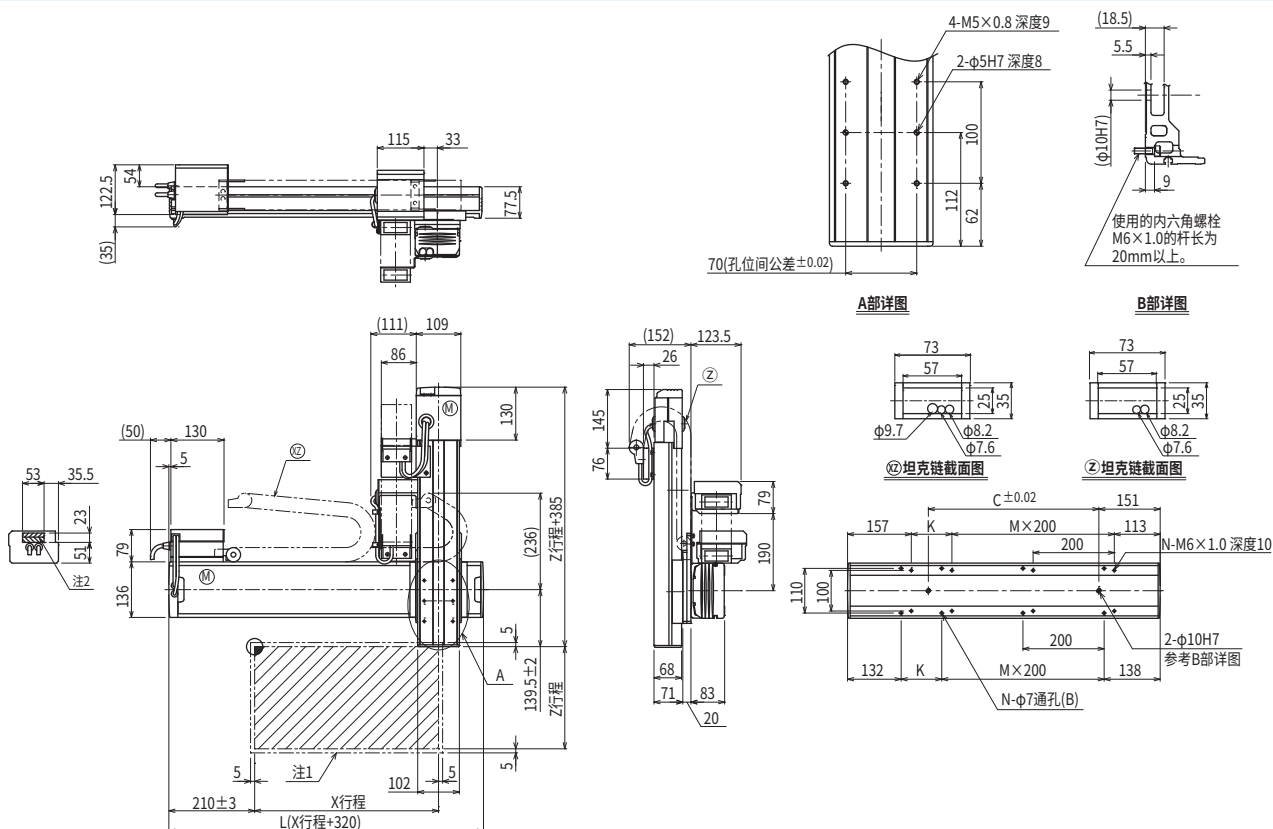
※4. X轴行程超过750mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

■ 最大可搬运重量

	Z行程(mm)		
X行程(mm)	150	250	350
150~1050	14	13	12

■ 适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

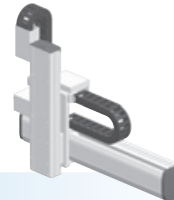
MXYx 2轴/ZFH **F1**

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
C	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
Z行程	150	250	350							
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴 速度设定	1200					960	780	600	540
		—					80%	65%	50%	45%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 斜线部分位置表示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,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。



■ 订购型号

HXYx	- C -			- ZH -			- RCX320-2 -		- R -				
机器人主机	电缆	组合 F1 F3	X轴行程 25~125cm	ZR轴	Z轴行程 25~55cm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	通用控制器 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OPA)	选配件B (OPB)	视觉系统	绝对数据 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

■ 基本规格

	X轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H-BK
马达输出 AC	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	5 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	300 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~550 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m	

※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. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

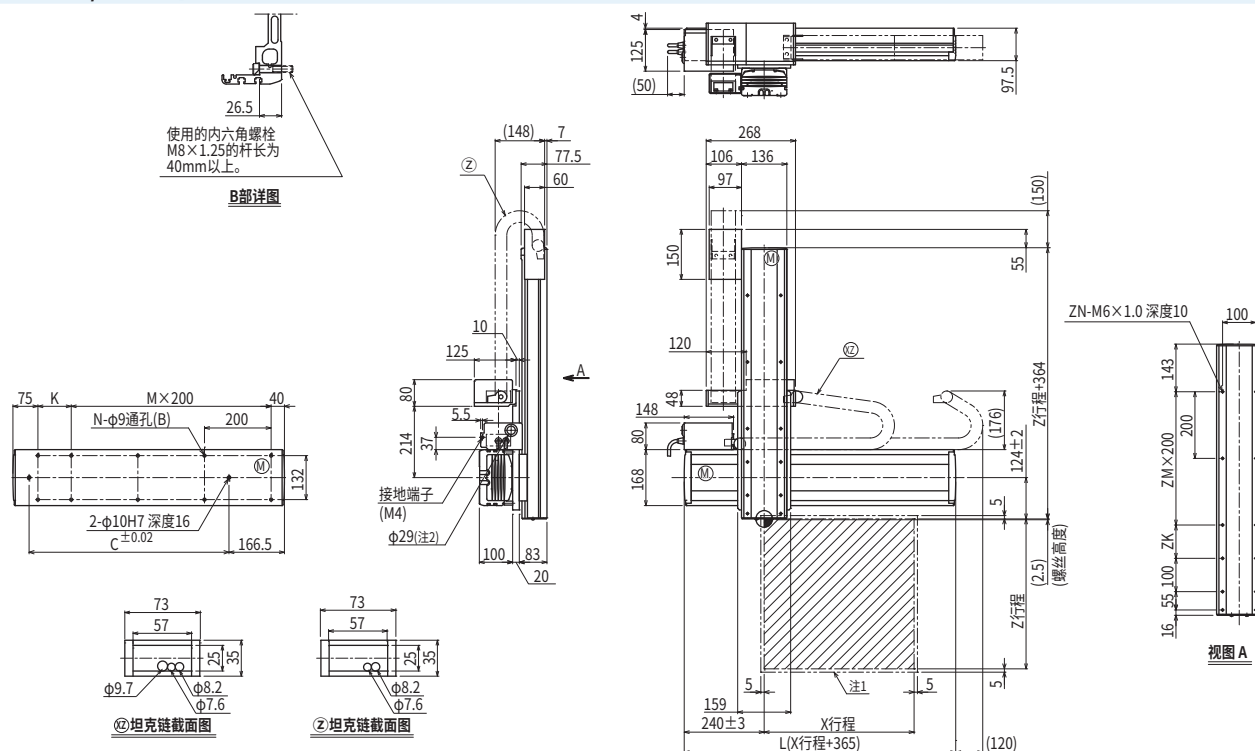
※4. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

■ 最大可搬运重量

	Z行程 (mm)
X行程 (mm)	250~550
250~1250	30

■ 适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 2轴/ZH **F1**

X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Z行程	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							
各行程最高速度 ^{注3} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。