

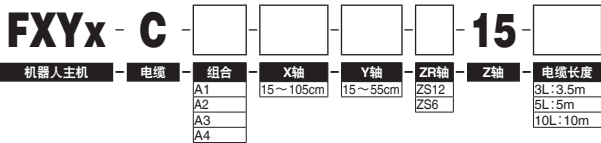
FXYx 3轴/ZS

●臂式 ●护线链 ●Z轴上下型



垂直多关节机器人
YA
搬运站/送料站
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
柔性单轴机器人
PHASER
垂直机器人
XY-X
水平多关节多轴机器人
YK-X
仿造型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制圈
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
机械臂式
支撑龙门式
移动臂式
拾样式
XZ式

订购型号



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(C7级)	滚珠丝杆(C10级)	滚珠丝杆(C10级)	—
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。

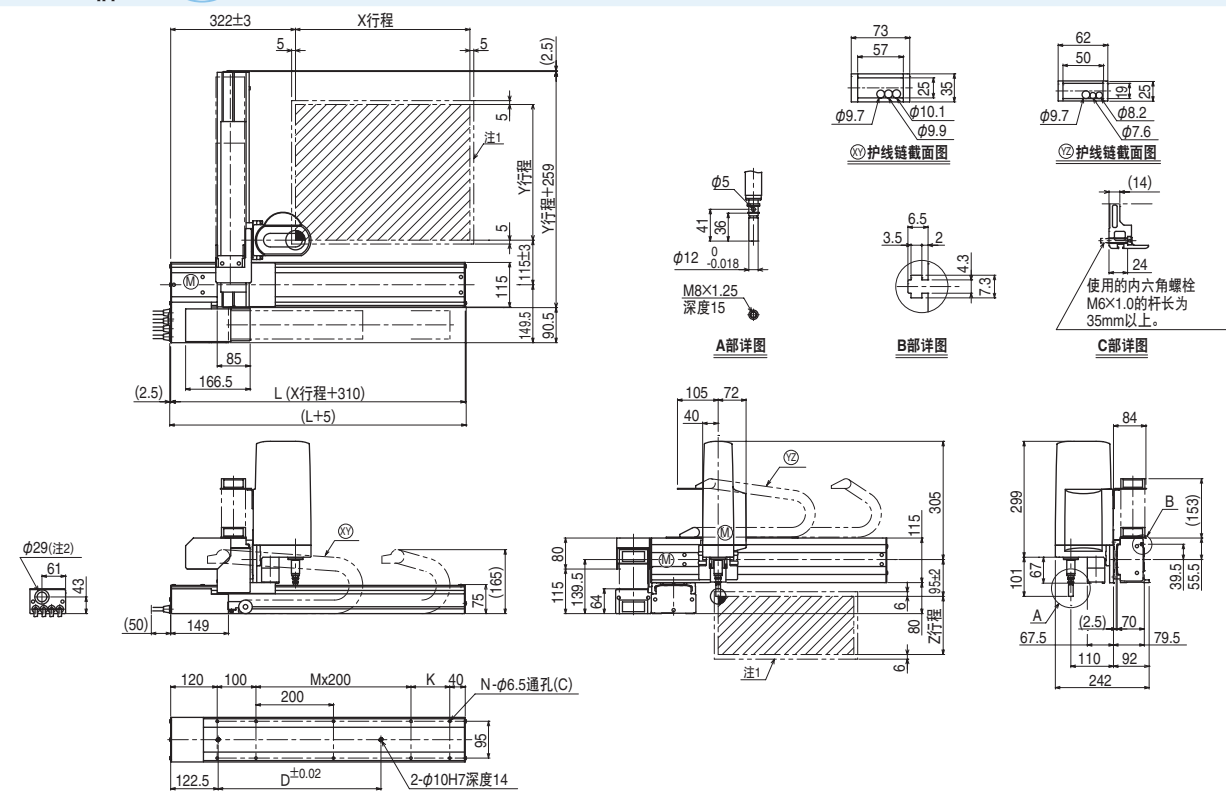
最大可搬运重量 (kg)

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/点位跟踪/
RCX240S	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。