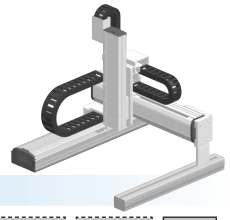
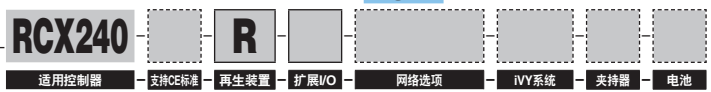
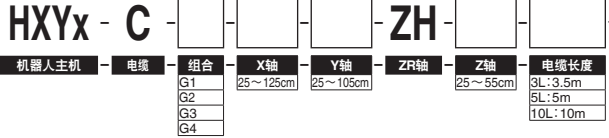


HXYx 3轴/ZH

- 支撑龙门式
- 护线链
- Z轴滑台固定: 基座移动式 (200W)



订购型号



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(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)
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。

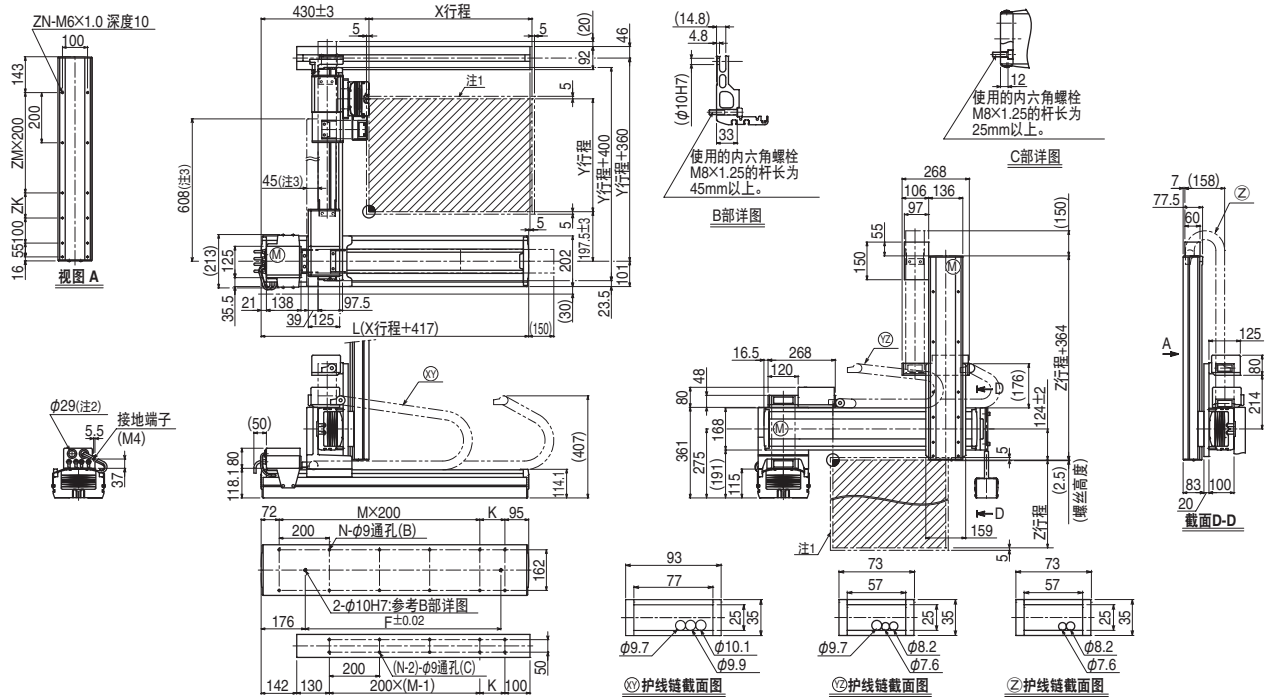
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)
250~1050	250~550
	30

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/点位跟踪/远程命令/联机指令
RCX240-R	

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制的位置。
- 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。

- 垂直多关节机器人 YA
- 搬运站用机械手 LCM100
- 小型单轴机器人 TRANSERVO
- 单轴机器人 FLIP-X
- 线性单轴机器人 PHASER
- 垂直机器人 XY-X
- 水平多关节机器人 YK-X
- 拾取型机器人 YP-X
- 洁净 CLEAN
- 控制柜 CONTROLLER
- 各种信息 INFORMATION
- 机械臂式
- 支撑龙门式
- 移动式
- 拾取式
- XZ式