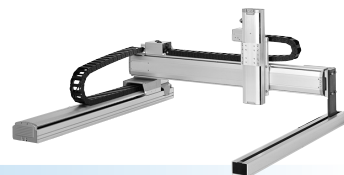


垂直多关节机器人
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
磁性轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
拍放型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制
CONTROLLER INFORMATION
各种信息
机板形式
支脚形式
移动臂式
拍放式
XYZ式

HXYx 3轴/ZL



- 支撑龙门式
- 护线链
- Z轴基座固定:滑台移动型(200W)

订购型号

HXYx - C [] [] [] **ZL** [] [] [] [] [] [] []

机器人主机 - 电缆 - 组合 - X轴 - Y轴 - ZR轴 - Z轴 - 电缆长度

G1	25~125cm	25~105cm		25~85cm	3L:3.5m
G2					5L:5m
G3					10L:10m
G4					

RCX340-3 [] [] [] [] [] [] []

通用控制器/控制轴数 - 安全规格 - 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

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240 [] [] [] [] [] [] []

通用控制器 - 支持CE标准 - 再生装置 - 扩展I/O - 网络选项 - IVY系统 - 夹持器 - 电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

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	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。

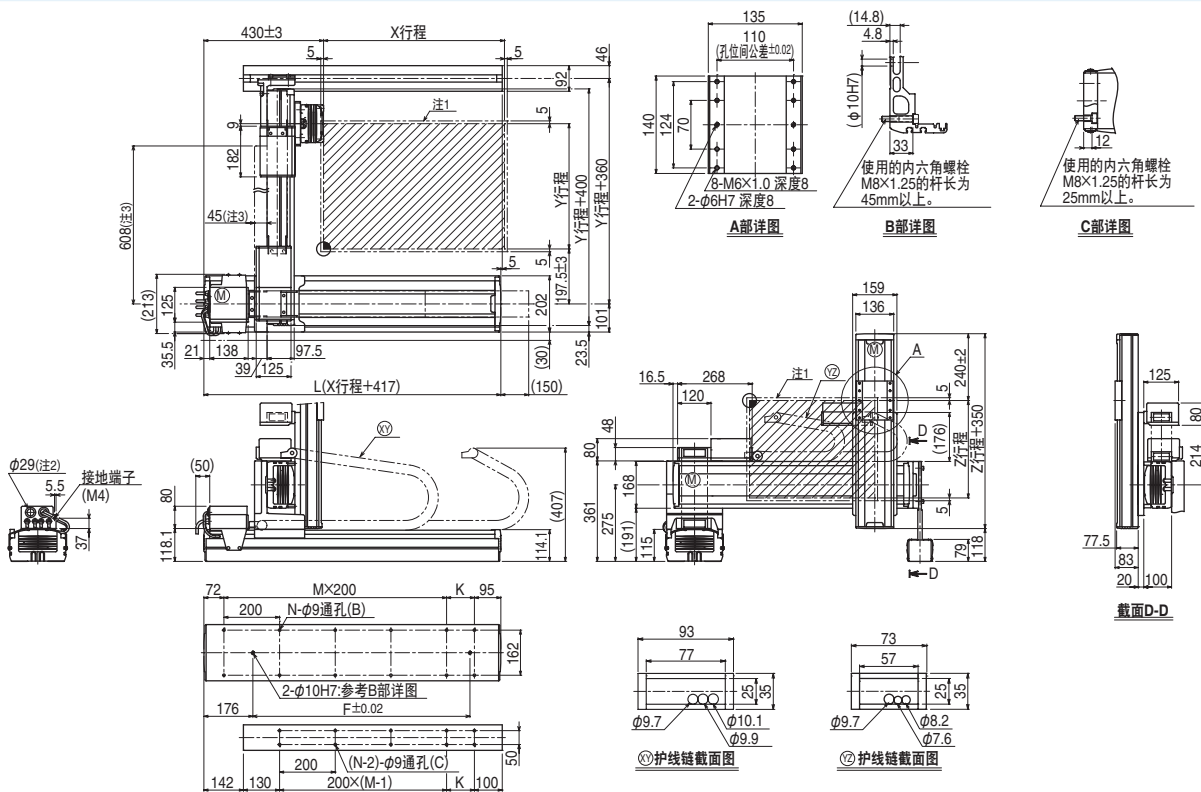
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	Z行程(mm)
250~1050	250~550
	20

适用控制器

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

HXYx 3轴/ZL G1



	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
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)	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. 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。