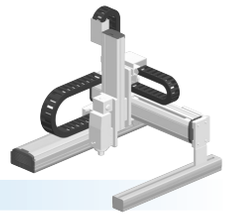
HXYx 4轴/ZRH

●支撑龙门式 ●护线链 ●Z轴滑台固定:基座移动型(200W)+R轴



订购型号

HXYx - C - □ - □ - □ - ZRH - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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) - 绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.544

RCX240 - □ - R - □ - □ - □ - □ - □ - □

适用控制器 - 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	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(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	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。

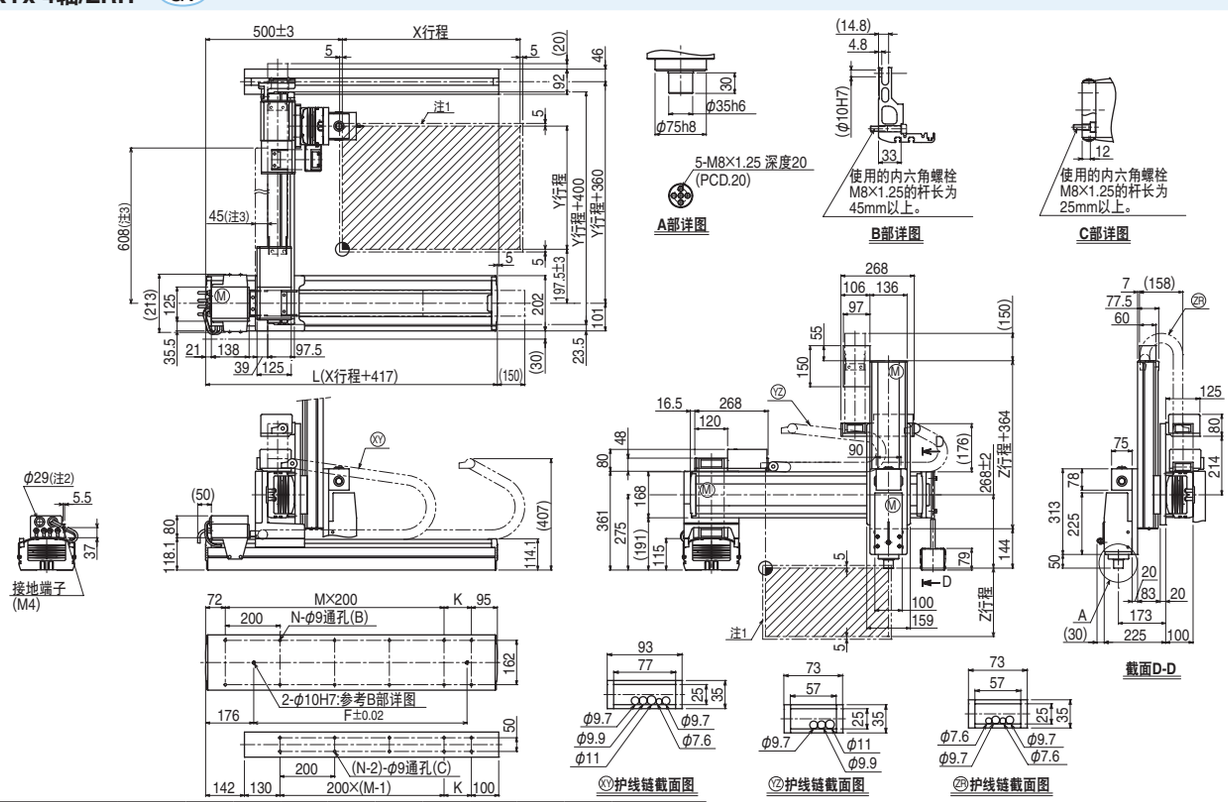
最大可搬运重量 (kg)

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

各行程最高速度注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。

适用控制器 RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534