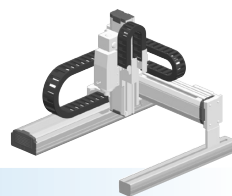
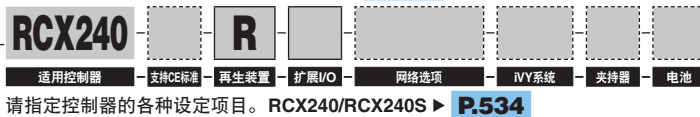
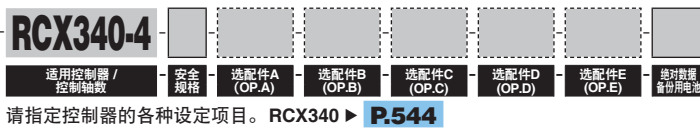
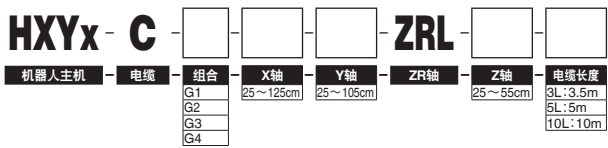


# HXYx 4轴/ZRL



- 支撑龙门式
- 护线链
- Z轴底座固定:滑台移动型(200W)+R轴

## 订购型号



## 基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
<b>轴组成</b> <sup>*1</sup>	F20	F17	F14H-BK	R20
<b>马达输出 AC</b>	600 W	400 W	200 W	200 W
<b>重复定位精度</b> <sup>*2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
<b>驱动方式</b>	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	谐波齿轮
<b>滚珠丝杆导程</b> <sup>*3</sup> (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
<b>最高速度</b> <sup>*4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
<b>动作范围</b>	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 mm	360°
<b>机器人电缆长度</b>	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。

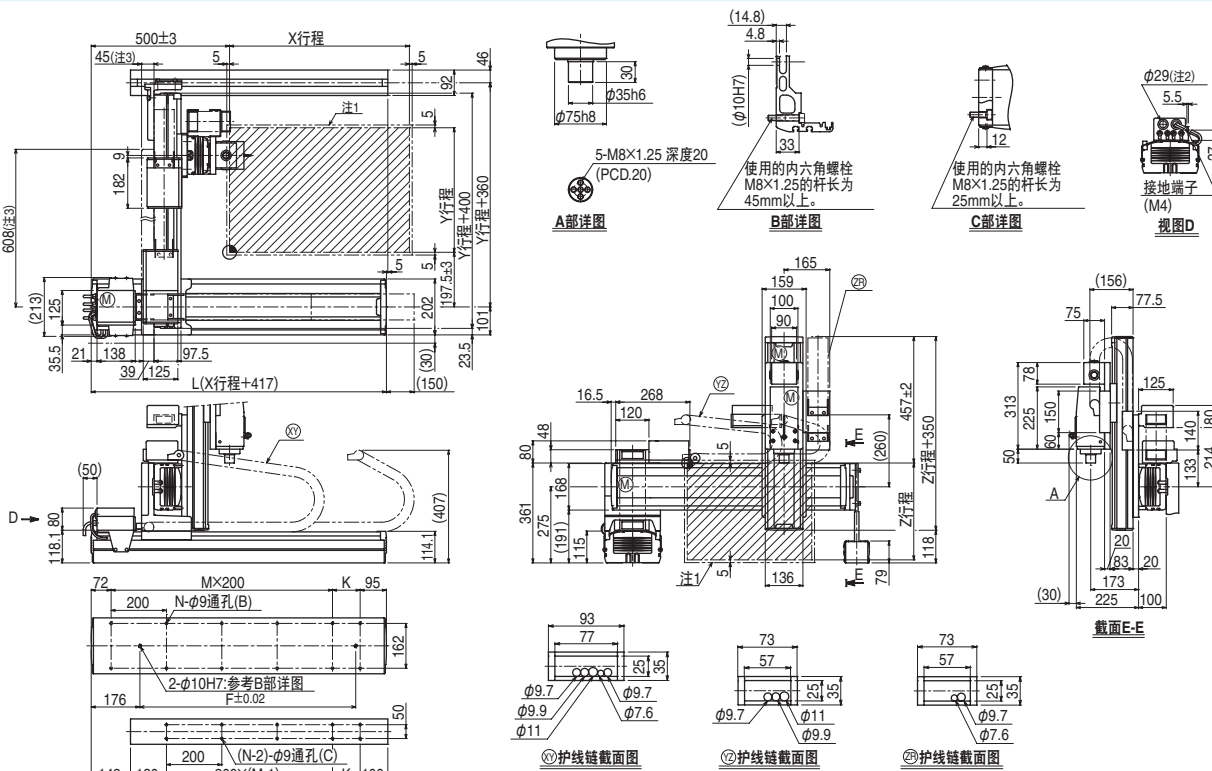
## 最大可搬运重量 (kg)

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 RCX240-R	程序/点位跟踪/ 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
<b>L</b>		667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
<b>K</b>		100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
<b>F</b>		420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
<b>M</b>		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
<b>N</b>		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
<b>Y行程</b>		250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
<b>Z行程</b>		250	350	450	550							
<b>各行程最高速度</b> <sup>*4</sup> (mm/sec)	<b>X轴</b>	1200						960	840	720	600	480
	<b>Y轴</b>	1200						960	840	720		
	<b>速度设定</b>	—						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。