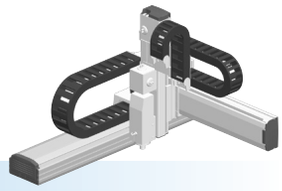
MXYx 4轴/ZRFH

●臂式 ●护线链 ●Z轴滑台固定:基座移动型(200W)+R轴



订购型号

MXYx - C - □ - □ - □ - ZRFH - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm		15～35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-4							
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	F17	F14H	相当于F10-BK导轨加强型	R5
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	50 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	10 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 °/sec
动作范围	250～1250 mm	150～650 mm	150～350 mm	360 °
机器人电缆长度	标准:3.5m 选配:5m、10m			

※ 标准品由以往的ZRF变更为刚性更高的 ZRFH。需要ZRF的用户,请咨询本公司。
※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。

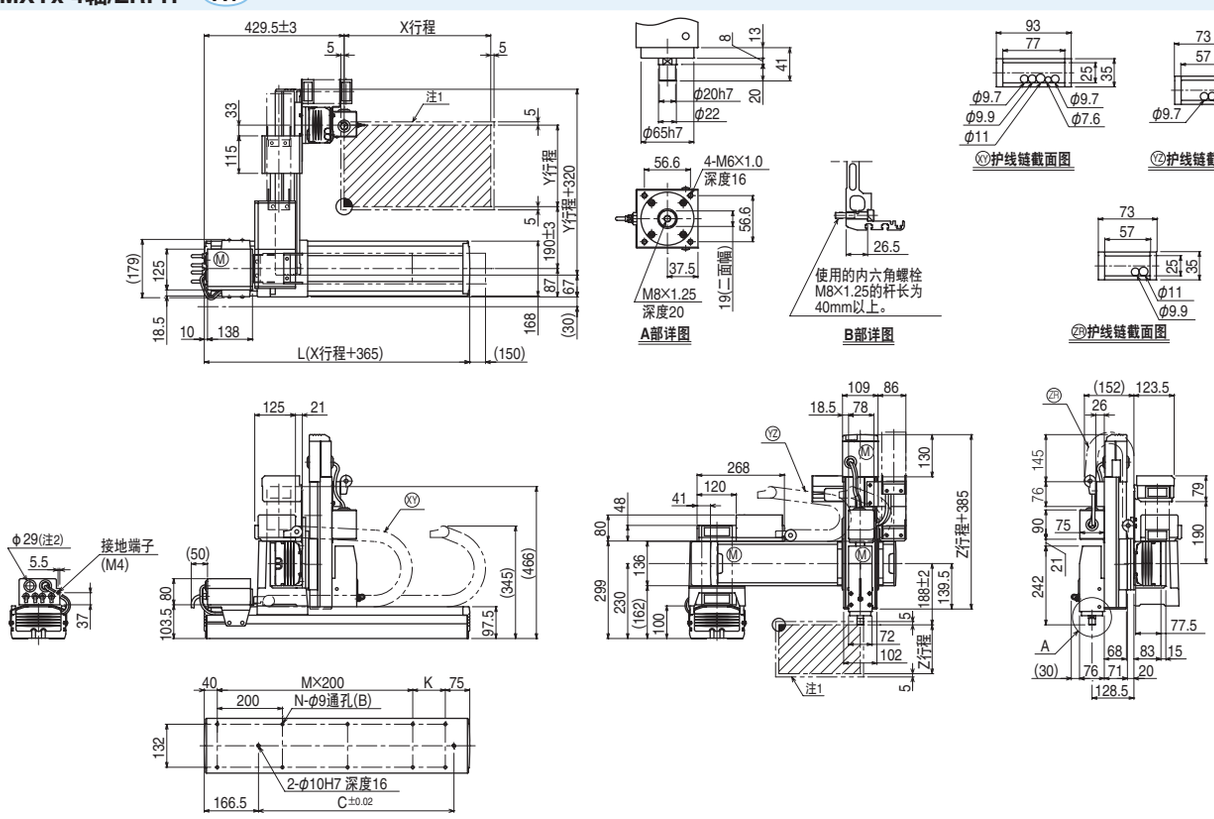
最大可搬运重量 (kg)

	Z行程(mm)		
Y行程(mm)	150	250	350
150	11	9	8
250	11	9	8
350	11	9	8
450	8	7	6
550	8	7	6
650	4	3	2

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

MXYx 4轴/ZRFH A1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	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	150	250	350	450	550	650

Z行程	150	250	350

各行程最高速度注3 (mm/sec)								
速度设定	1200	960	840	720	600	480
	—	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. X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