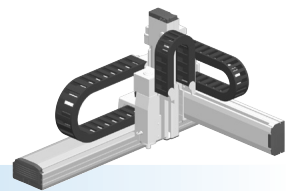


MXYx 4轴/ZRFL20/10

●臂式 ●护线链 ●Z轴基座固定:滑台移动型(200W)+R轴



订购型号

MXYx - C

| 机器人主机 | 电缆 | 组合 | X轴 | Y轴 | ZR轴 | Z轴 | 电缆长度 |
|-------|----|----|----------|---------|--------|---------|---------|
| A1 | | | 25~125cm | 15~65cm | ZRFL20 | 15~35cm | 3L:3.5m |
| A2 | | | | | ZRFL10 | | 5L:5m |
| A3 | | | | | | | 10L:10m |
| A4 | | | | | | | |

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) | 绝对位置 备份用电池 |
|--------------|------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|------------|

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240

| | | | | | | | |
|-------|--------|------|-------|------|-------|-----|----|
| 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:ZRFL20 | Z轴:ZRFL10 | 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 | 20 mm | 10 mm | (1/5) |
| 最高速度 ^{*4} | 1200 mm/sec | 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ZRFL。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。

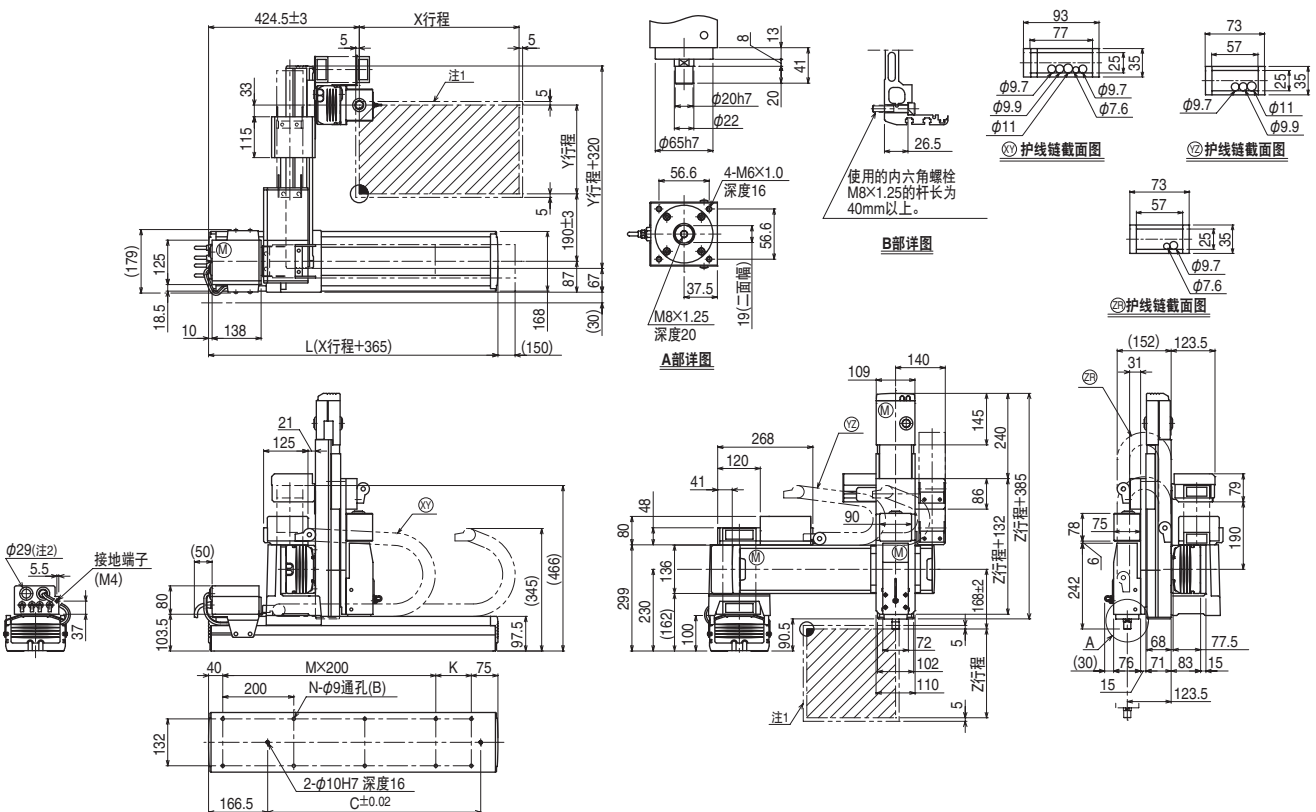
最大可搬运重量 (kg)

| Y行程 (mm) | Z行程 (mm) | | | | | |
|----------|----------|---|---|--------|----|----|
| | ZRFL20 | | | ZRFL10 | | |
| 150 | 4 | 4 | 4 | 11 | 11 | 11 |
| 250 | 4 | 4 | 4 | 11 | 11 | 11 |
| 350 | 4 | 4 | 4 | 11 | 11 | 11 |
| 450 | 4 | 4 | 4 | 8 | 7 | 6 |
| 550 | 4 | 4 | 4 | 8 | 7 | 6 |
| 650 | 4 | 4 | 4 | 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/ZRFL20/10 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) | X轴 | | 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位的位置。
- 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,应参考在表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。