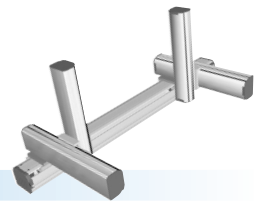
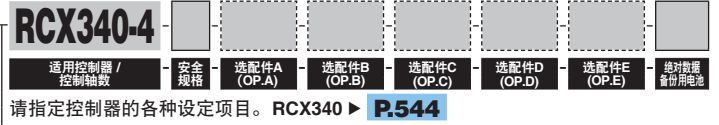
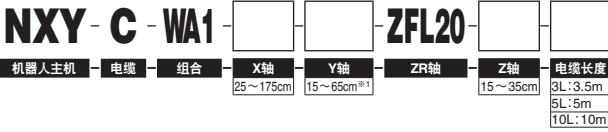


# NXY-W 6轴/ZFL



- 臂式
- 护线链
- 双Y轴规格
- Z轴底座固定:滑台移动型(200W)

## 订购型号



- ※1. Y轴、Z轴的一方或双方行程不同时,需特别订购。
- ※2. 如果填写RCX240,则自动发送2台设备。
- 特别订购时:RCX222+SR1-X为2套

## 基本规格

	X轴	Y轴*1	Z轴
轴组成*2	N15D	F14	相当于F10-BK导轨加强型
马达输出 AC	400 W	100 W	200 W
重复定位精度*3	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)φ15	滚珠丝杆(C7级)φ15	滚珠丝杆(C7级)φ15
滚珠丝杆导程*4(减速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1750 mm	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准:3.5m 选配:5m,10m		

- ※1. Y轴中也同样设置2根,规格相同。需要不同行程时需特别订购,敬请咨询。
- ※2. 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。
- ※3. 单方向的重复定位精度。
- ※4. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

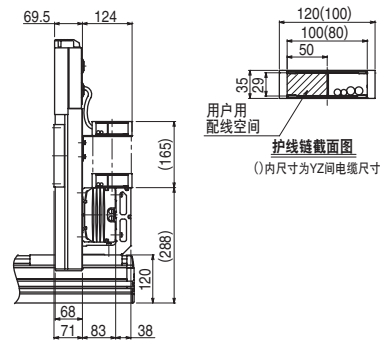
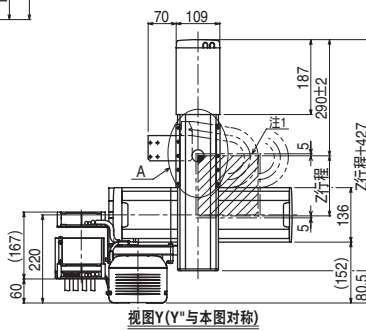
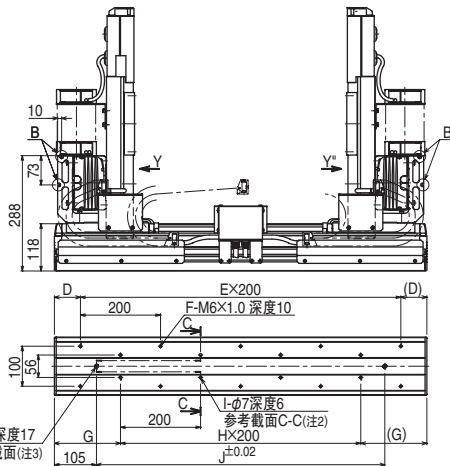
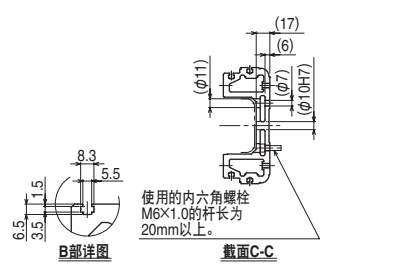
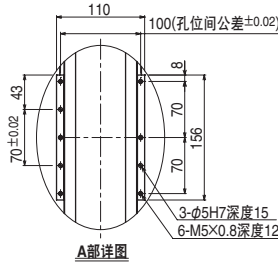
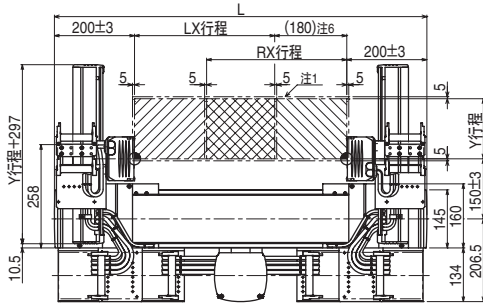
## 最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	8	8
450	8	7	6
550	5	4	3
650	3	2	1

## 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

## NXY-W 6轴/ZFL WA1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Y行程	150	250	350	450	550	650										
Z行程	150	250	350													

- 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. 使用φ7安装时,主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
- 注3. 使用φ10H7孔时,应避免销进入图示深度以上。
- 注4. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4铁丝。
- 注5. 护线链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。
- 注6. LX和RX滑块间的最小尺寸。

垂直多关节机器人  
YA  
龙门式  
LCM100  
小型单轴机器人  
TRANSERVO  
单轴机器人  
FLIP-X  
双轴单轴机器人  
PHASER  
单轴机器人  
XY-X  
水平多关节机器人  
YK-X  
桁架型机器人  
YP-X  
洁净  
CLEAN  
控制器  
CONTROLLER  
各种信息  
INFORMATION  
机械臂式  
支撑龙门式  
移动式  
拾样式  
XZ式