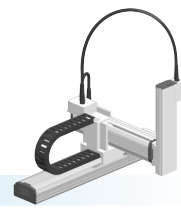


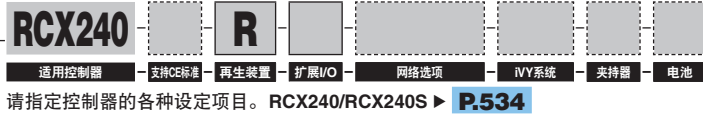
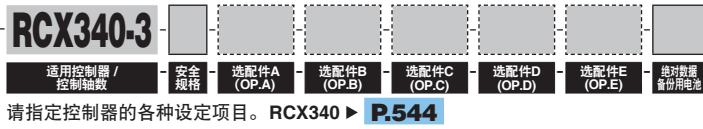
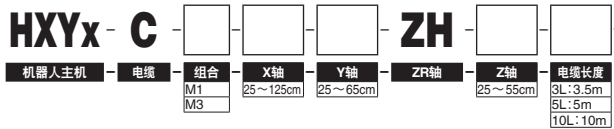
垂直多关节机器人
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
磁性轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
拍拉式机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
机械臂式
支撑龙门式
移动臂式
拍拉式
XZ式

HXYx 3轴/ZH

● 移动臂式 ● 护线链 ● Z轴滑台固定:基座移动型(200W)



订购型号



基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成*1	F20	F17	F14H-BK
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W
重复定位精度*2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)
滚珠丝杆导程*3(减速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度*4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm
机器人电缆长度	标准:3.5m 选配:5m、10m		

* 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。
* 单方向的重复定位精度。
* 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
* 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。

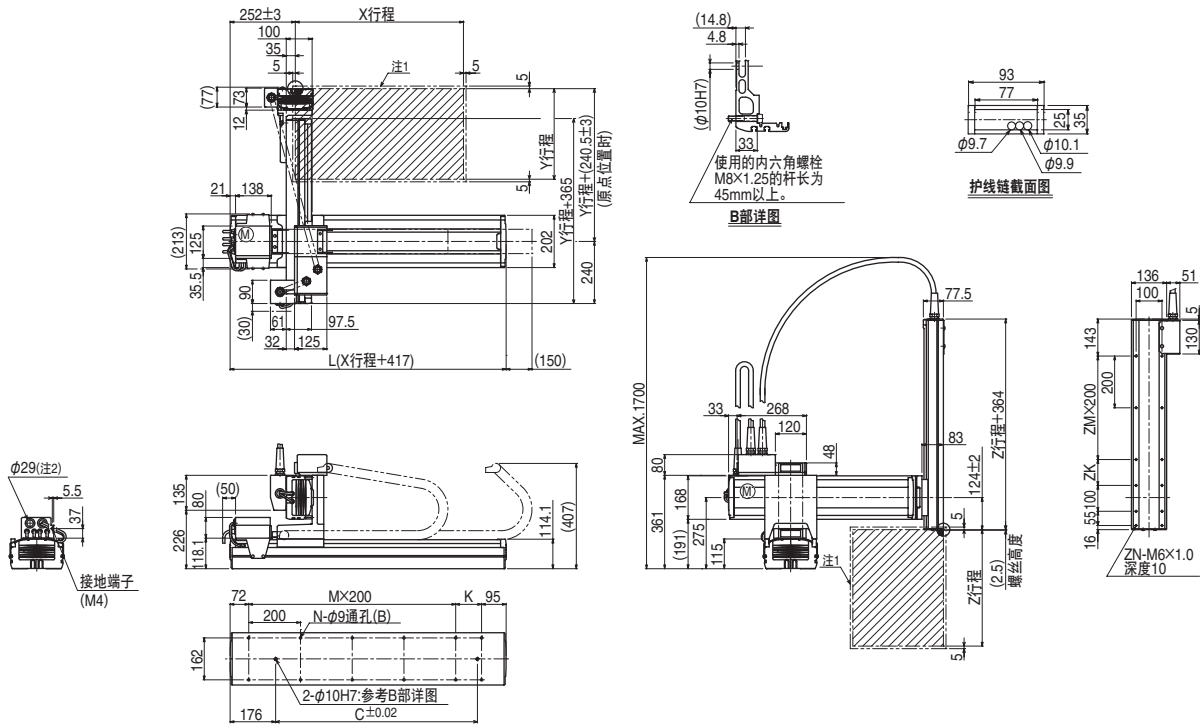
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)		
	250	350	550
250	18	18	18
350	18	18	18
450	18	18	18
550	18	17	16
650	18	17	15

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 3轴/ZH (M1)



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	
C	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							
Z行程	250	350	450	550								
ZK	100	200	100	200								
ZM	1	1	2	2								
ZN	10	10	12	12								
各行程最高速度*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。