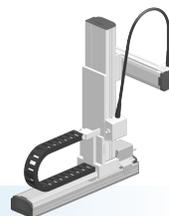


HXYx 3轴/ZPH

● 抬举式 ● 护线链 ● Z轴抬举式用滑台固定、基座移动型(200W)



订购型号

HXYx - C - P2

机器人主机	电缆	组合	X轴 ¹⁾ 25~125cm	Y轴 ¹⁾ 25~95cm	ZR轴 ZPHL ZPHR	Z轴 25~65cm	电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
-------	----	----	------------------------------	-----------------------------	---------------------	---------------	-------------------------------------

RCX340-3							
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**

※1. Y行程和Z行程合计不应超过1200mm。

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F20	F20-BK	F14H
马达输出 AC	600 W	600 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	10 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~950 mm	250~650 mm
机器人电缆长度	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。

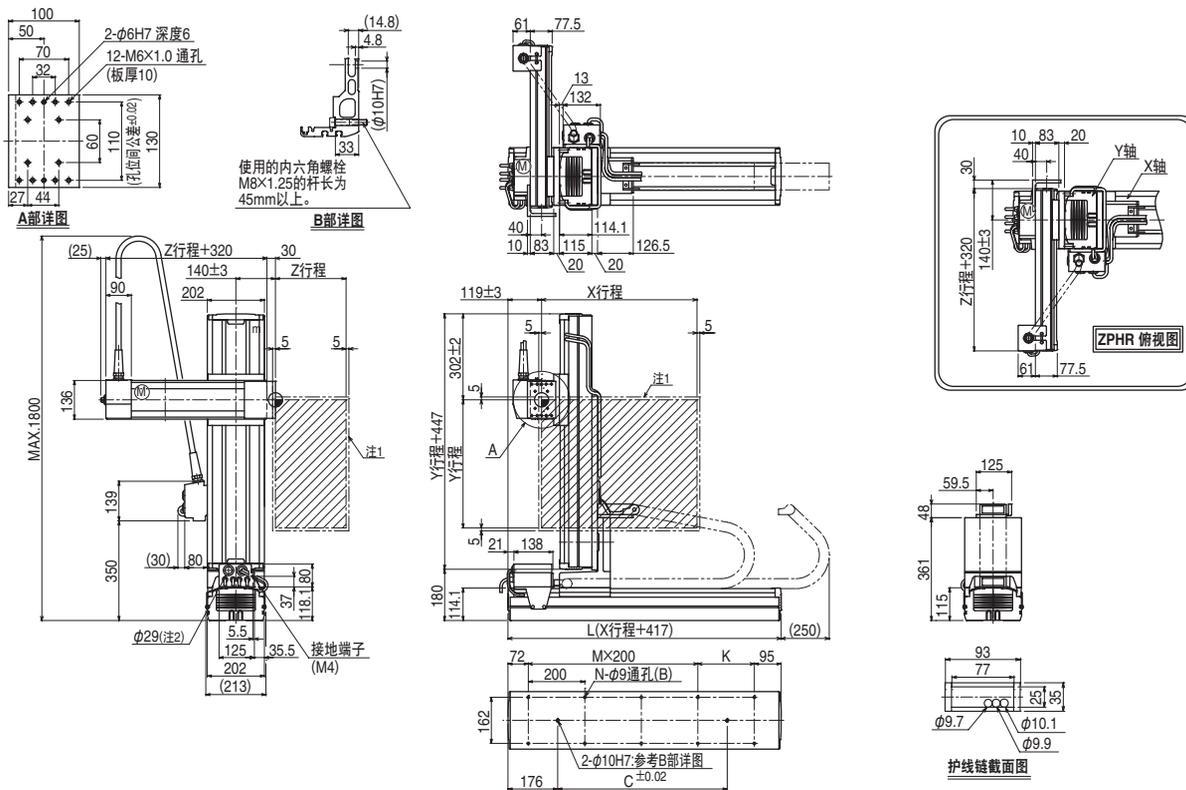
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	Z行程(mm)
250~950	250~650
	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/ZPHL (P2)



X行程 ^{※4}	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 ^{※4}	250	350	450	550	650	750	850	950				
Z行程	250	350	450	550	650							
各行程最高速度 ^{※5} (mm/sec)	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. 用户用的电缆出口。
- 注3. 本图是ZPHL组合的视图。ZPHR时,请参照右上的俯视图。
- 注4. Y行程和Z行程合计不应超过1200mm。
- 注5. 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。