HXYx 3轴/ZPH

●抬举式 ●自立电缆 ●Z轴抬举式用滑台固定:基座移动型(200W)

订购型号

HXYx - S - P1 - □ - □ - □ - □ - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	电缆	组合	X轴※1	Y轴※1	ZR轴	Z轴	电缆长度	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
			25～85cm	25～85cm	ZPHL ZPHR	25～65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

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. X行程和Y行程合计不应超过1100mm，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	250～850 mm	250～850 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。

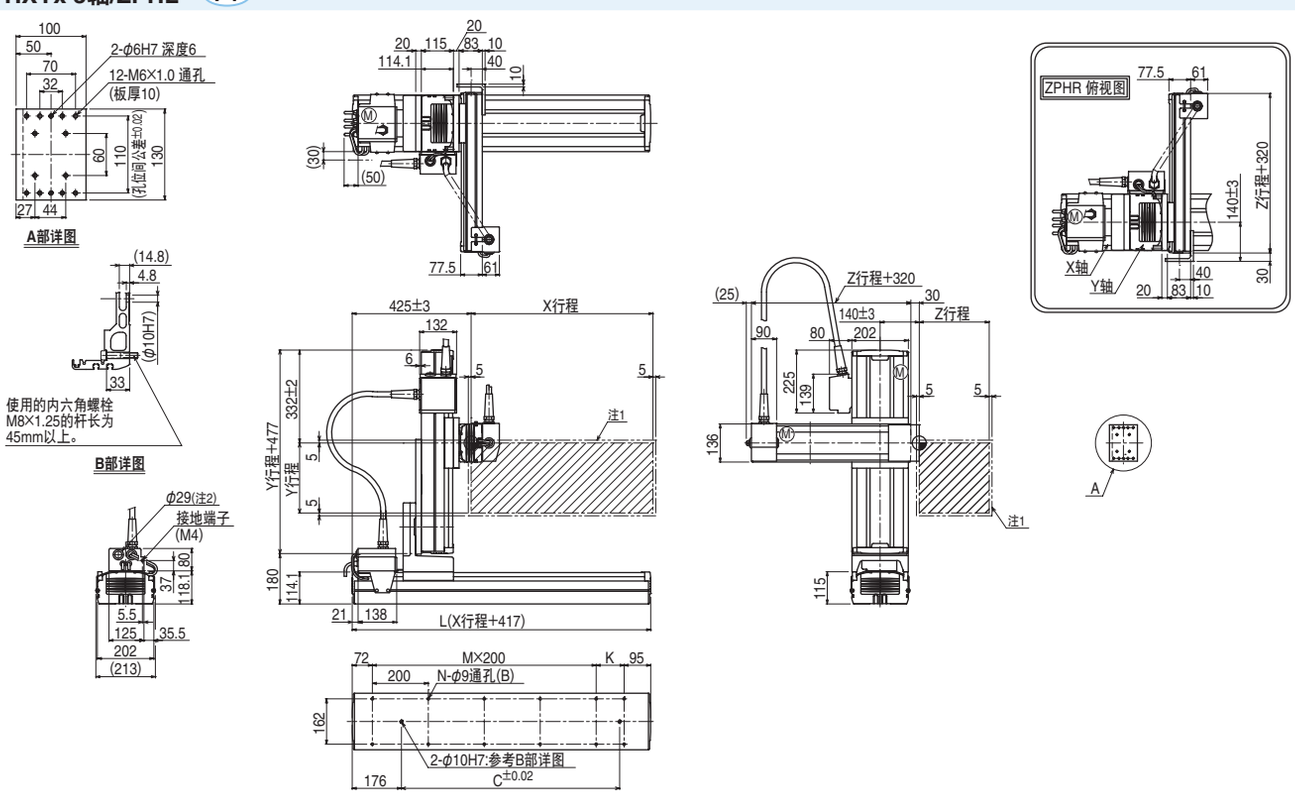
最大可搬运重量 (kg)

	Z行程(mm)
Y行程(mm)	250～650
250～850	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 P1



X行程注4	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
D	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14

Y行程注4	250	350	450	550	650	750	850

Z行程	250	350	450	550	650

各行程最高速度注5 (mm/sec)			
	X轴	1200	960
	Y轴	600	480
	速度设定	—	80%

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. 本图是ZPHL组合的视图。
ZPHR时,请参照右上的俯视图。

注4. X行程和Y行程合计不应超过1100mm，Y行程和Z行程合计不应超过1200mm。

注5. X轴、Y轴程超过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