

●抬举式 ●护线链 ●Z轴抬举式用滑台固定、基座移动式(200W)

订购型号

MXYx - C - P2

机器人主机 - 电缆 - 组合 - X轴 (25~125cm) - Y轴 (15~65cm) - ZR轴 (ZPMHL / ZPMHR) - Z轴 (15~35cm) - 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
轴组成*1	F17	F14H-BK	相当于F10 导轨加强型
马达输出 AC	400 W	200 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 (减速机)	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	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准:3.5m 选配:5m、10m		

最大可搬运重量 (kg)

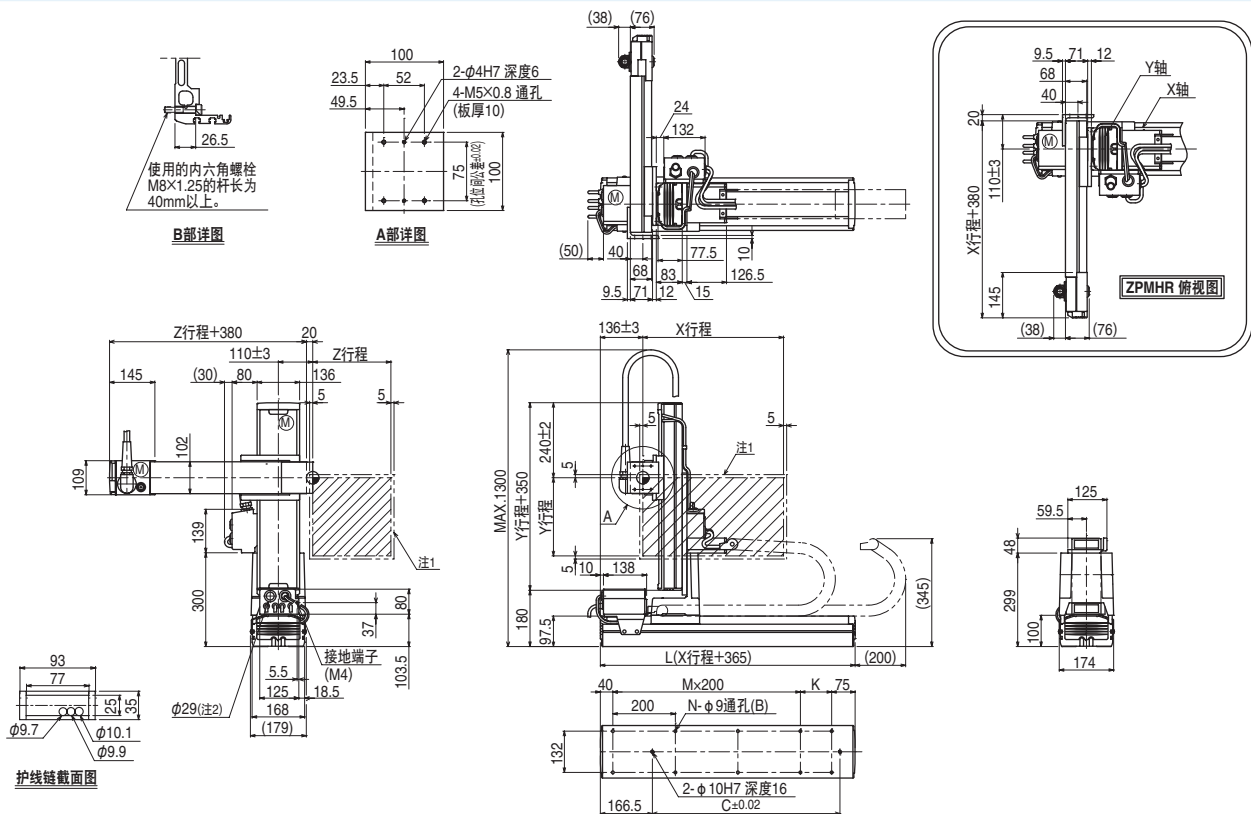
	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150~650	10	9	8

* 标准品由以往的ZPM变更为刚性更高的ZPMH。需要ZPM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。

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令
RCX240-R	

MXYx 3轴/ZPMHL (P2)



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								

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ZPMHL组合的视图。ZPMHR时,请参照右上的俯视图。

各行程最高速度*4 (mm/sec)	X轴		Y轴											
	速度设定		1200		960	840	720	600	480	80%	70%	60%	50%	40%

*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,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

垂直多关节机器人 YA
 高性能进给轴 LCM100
 小型单轴机器人 TRANSERVO
 单轴机器人 FLIP-X
 柔性单轴机器人 PHASER
 垂直机器人 XY-X
 水平多关节单轴机器人 YK-X
 抬举型机器人 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
 抬举式
 XZ式