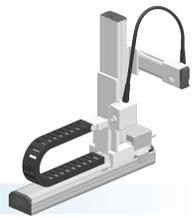
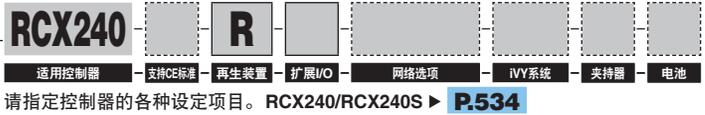
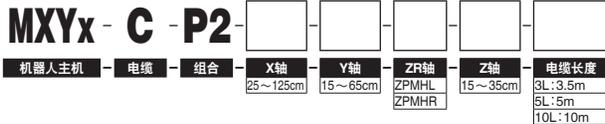


# MXYx 3轴/ZPMH

● 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



## 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	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准:3.5m 选配:5m、10m		

\* 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。

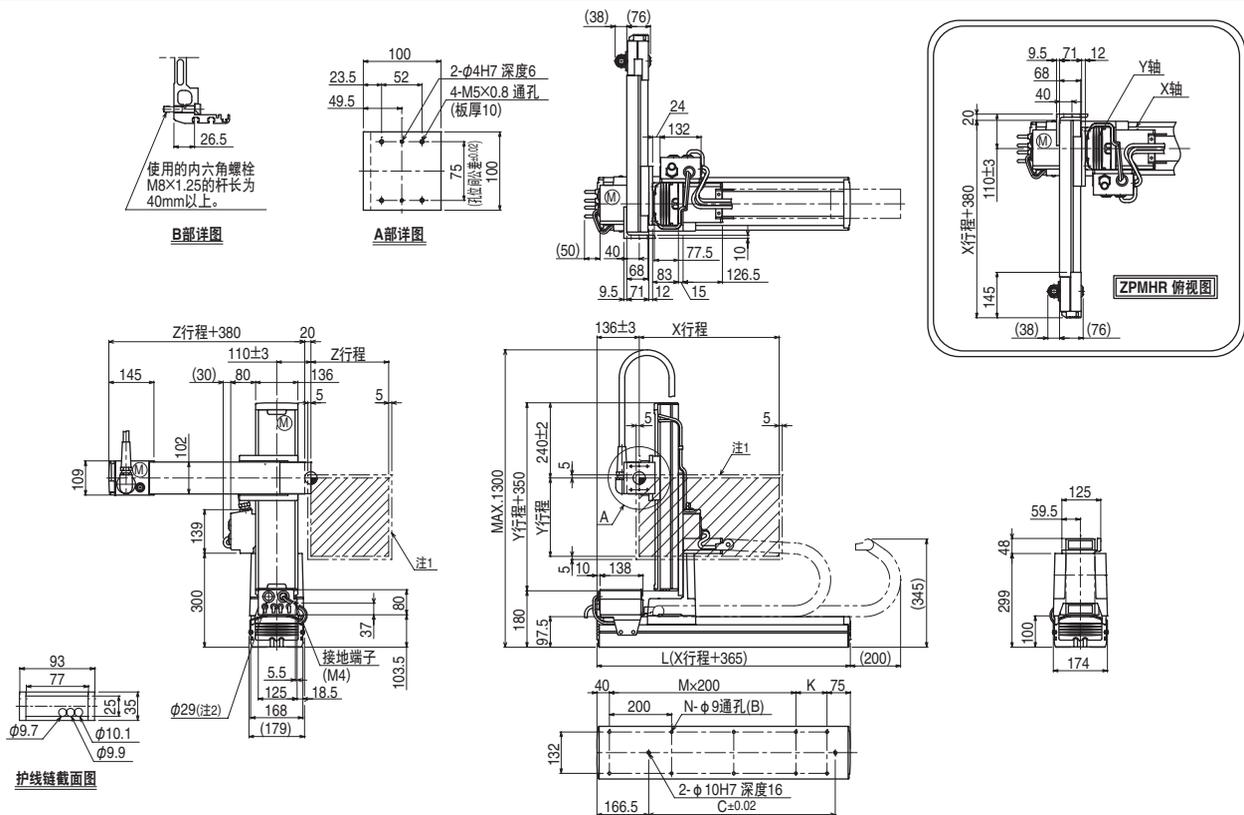
## 最大可搬运重量 (kg)

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

## 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

## 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*3 (mm/sec)	X轴	1200	960	840	720	600	480
	速度设定	—	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  
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  
垂直机器人  
XY-X  
水平多关节机器人  
YK-X  
抬举式机器人  
YP-X  
洁净  
CLEAN  
控制单元  
CONTROLLER  
各种信息  
INFORMATION  
机械臂式  
支撑龙门式  
移动臂式  
抬举式  
XZ式