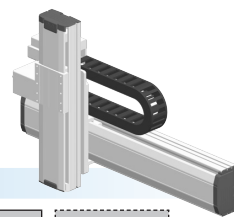


垂直多关节机器人
LCM100
小型单轴机器人
FLIP-X
双轴机器人
PHASER
直交机器人
YK-X
水平多关节带臂机器人
YP-X
拍放型机器人
CLEAN
控制
CONTROLLER
各种信息
机载臂式
支撑臂式
移动臂式
拍臂式
XZ式

HXYx 2轴/ZL

● XZ式 ● 护线链 ● Z轴底座固定、滑台移动型(200W)



订购型号

HXYx - C	ZL	RCX222	R	
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	ZR轴
F1 F3	25~125cm	25~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	通用控制器 RCX222
				支持CE标准 空白:标准 E:CE规格
				再生装置 R:RG2
				输入输出选择1 N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}
				输入输出选择2 空白:无 N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

※1. CE规格时,不能选择NPN。
 ※2. 仅适用于主轴。有关YC-Link的详情,请参阅P68的说明。
 ※3. 只有输入输出选择1选择CC或DN或PB时,输入输出选择2才可选择EN。

基本规格

	X轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H-BK
马达输出 AC	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~550 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。

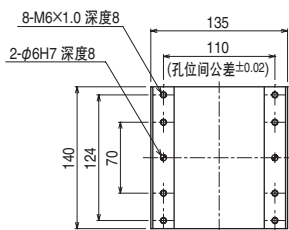
最大可搬运重量 (kg)

X行程(mm)	Z行程(mm)
250~1250	250~550
	20

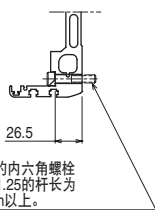
适用控制器

控制器	运行方法
RCX222-R	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令

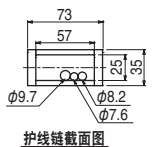
HXYx 2轴/ZL (F1)



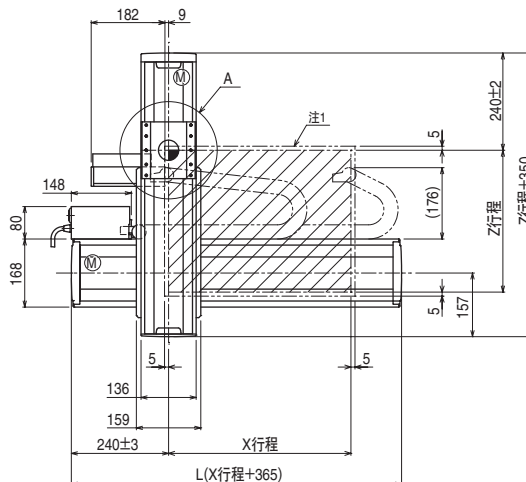
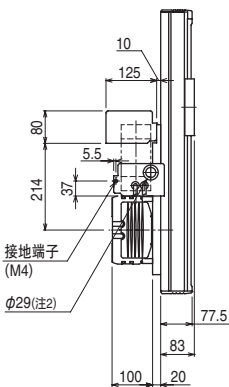
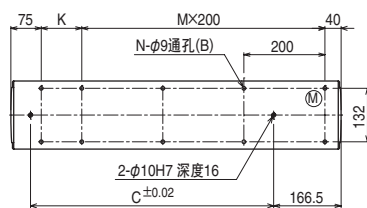
A部详图



B部详图



护线链截面图



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
Z行程	250	350	450	550							
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴 速度设定		1200		960		840	720	600	480	
					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。