

订购型号

MXy_x-C [] [] [] [] [] [] **RCX240** [] [] **R** [] [] **BB**

机器人主机	电缆	组合	X 轴行程	Y 轴行程	ZR 轴	Z 轴行程	电缆长度	通用控制器	支持 CE 标准	再生装置	扩展 I/O^{※1}	网络选项	电池
G1		25~125cm	15~85cm	ZFL20	15~35cm	3L: 35m (标准)			未填写: 标准	R: RGU-2	N, P: 标准 I/O 16 点	未填写: 无	BB: 4 个
G2				ZFL10		5L: 5m			E: CE 规格		N1, P1: 40/24 点	CC: CC-Link	
G3						10L: 10m					N2, P2: 64/40 点	DN: DeviceNet	
G4											N3, P3: 88/56 点	PB: Profibus	
											N4, P4: 112/72 点	EN: Ethernet	
												YC: YC-Link ^{※2}	

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4.
 ※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

基本规格

	X 轴	Y 轴	Z 轴: ZFL20	Z 轴: ZFL10
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	相当于 F10 导轨加强型	
马达输出 AC (W)	400	200	200	
反复定位精度 ^{※2} (mm)	±0.01	±0.01	±0.01	
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	20	10
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	1200	600
动作范围 (mm)	250~1250	150~850	150~350	
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10			

※标准品已从 ZF 型变更为更高刚度的 ZFL 型, 需要 ZF 型时, 敬请咨询。
 ※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. 单方向的反复定位精度。
 ※3. X 轴行程超过 850mm (Y 轴超过 750mm) 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下侧表格所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

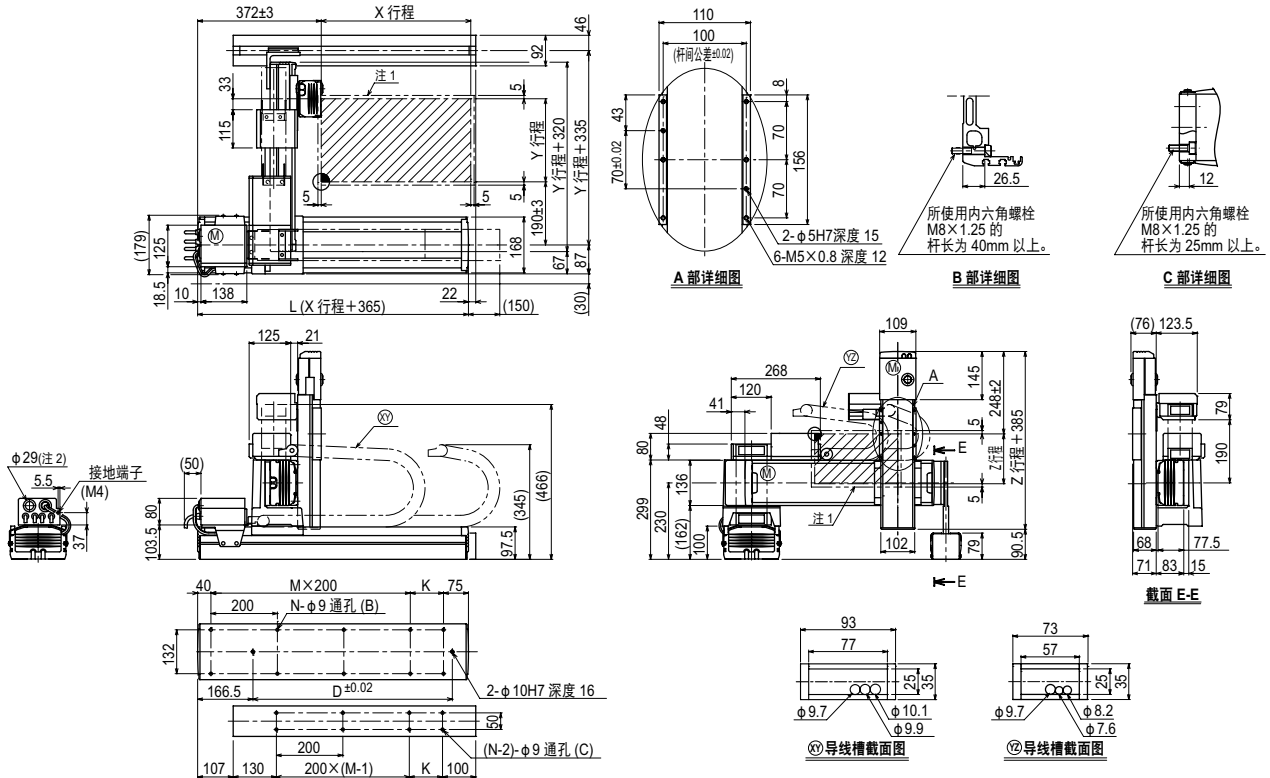
最大搬运重量

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)				
	ZFL20		ZFL10		
150	8	8	8	15	15
250	8	8	8	15	15
350	8	8	8	15	15
450	8	8	8	15	15
550	8	8	8	15	15
650	8	8	8	15	15
750	8	8	8	15	15
850	8	8	8	12	11

适用控制器

控制器	运行方法
RCX240-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

MXy_x 3 轴/ZFL20/10 (G1)



	X 行程	Y 行程	Z 行程
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		
D	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	150 250 350 450 550 650 750 850		
Z 行程	150 250 350		
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%
	Y 轴	1200	960 780
	速度设定	—	80% 65%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器停止的位置。
 注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X 轴行程超过 850mm (Y 轴超过 750mm) 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时, 应参考左侧表格所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。