

# MXYx 4轴/ZRFH

- 支撑龙门式
- 导线槽
- Z轴滑台固定: 基座移动式 (200W) + R

## 订购型号

**MXYx - C** [ ] [ ] [ ] **ZRFH** [ ] [ ] **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<sup>※1</sup> | 网络选项 | 电池

G1 | G2 | G3 | G4 | 25~125cm | 15~85cm | 15~35cm | 3L: 35m(标准)  
5L: 5m  
10L: 10m | 未填写: 标准  
E: CE 规格 | R: RGU-2 | N, P: 标准 I/O<sup>※1</sup>  
N1, P1: 4024点  
N2, P2: 6440点  
N3, P3: 8856点  
N4, P4: 11272点  
未填写: 无  
CC: CC-Link  
DN: DeviceNet  
PB: Profibus  
EN: Ethernet  
YC: YC-Link<sup>※2</sup> | BB: 4个

※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	R 轴
轴组成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10相当 导轨加强型	R5
马达输出 AC (W)	400	200	200	50
反复定位精度 <sup>※2</sup> (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	谐波齿轮
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	10	(1/50)
最高速度 <sup>※3</sup> (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	600	360
动作范围 (XYZ: mm) (R: °)	250~1250	150~850	150~350	360
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10			

※标准品已从 ZRF 型变更为更高刚度的 ZRFH 型。需要 ZRF 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。

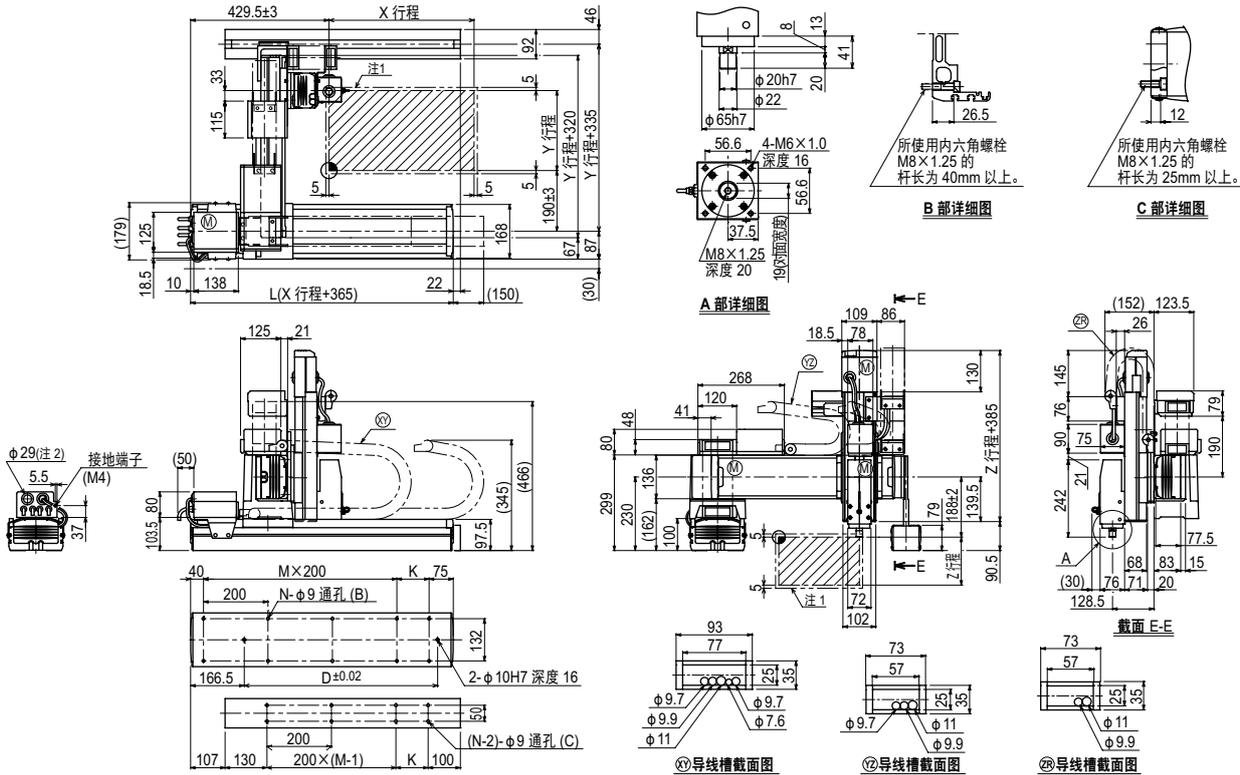
## 最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)		
	150	250	350
150	10	9	8
250	10	9	8
350	10	9	8
450	10	9	8
550	10	9	8
650	10	9	8
750	10	9	8
850	8	7	6

## 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

## MXYx 4轴/ZRFH (G1)



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								

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. 用户用的电缆进出口。

各行程最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X 轴	1200	960	840	720	600	480
	速度设定	—	—	80%	70%	60%	50%
Y 轴	1200	960	780				
速度设定	—	—	80%	65%			

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, 应参考左图表格所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。