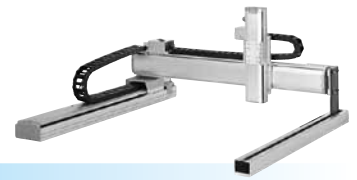


HXYx 3轴/ZL

- 支撑龙门式
- 导线槽
- Z轴基座固定：滑台移动式(200W)



订购型号

HXYx-C [] [] [] **ZL** [] [] **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 网络选项 电池

G1 G2 G3 G4 25~125cm 25~105cm 25~55cm 3L: 3.5m(标准) 5L: 5m 10L: 10m 未填写:标准 E: CE规格 R: RGU-2 N, P: 标准 I/O 16/8 N1, P1: 40/24点 N2, P2: 64/40点 N3, P3: 88/56点 N4, P4: 112/72点 未填写:无 CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet YC: YC-Link 注2 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
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
马达输出 AC (W)	600	400	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	10
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	600
动作范围 (mm)	250~1250	250~1050	250~550
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10		

※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、Y 轴行程超过 850mm 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。

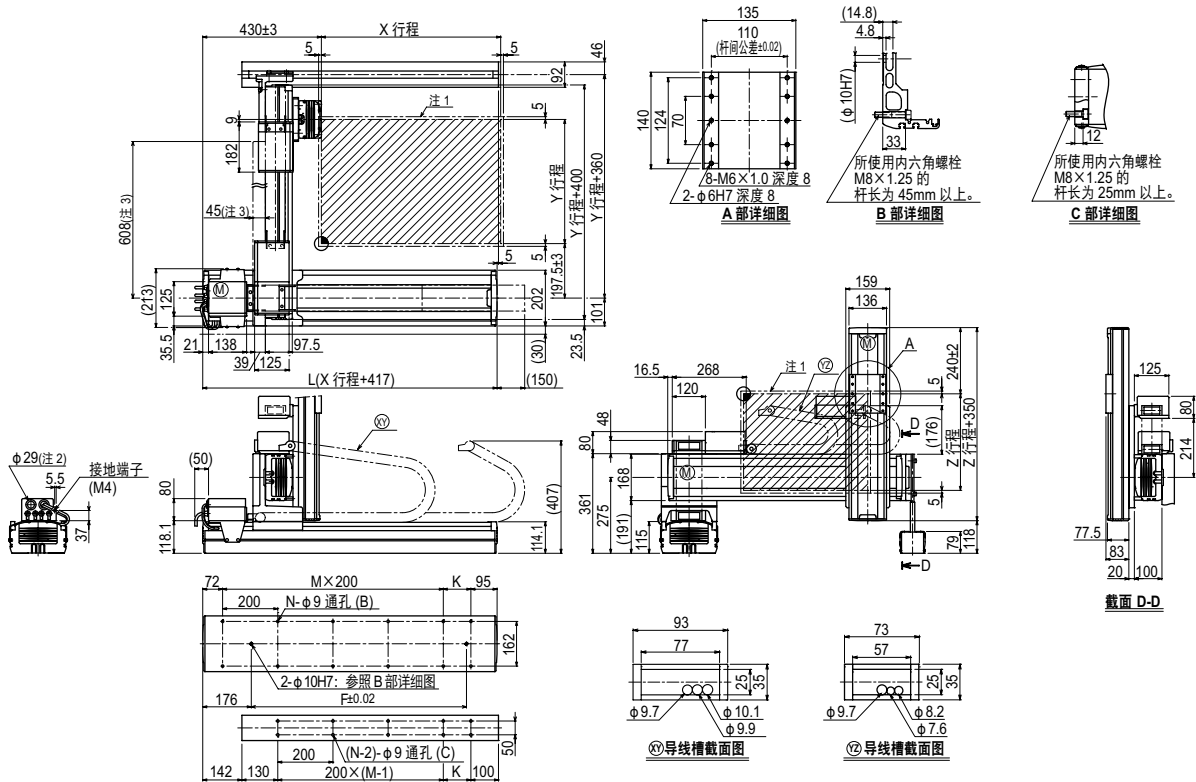
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)
250~1050	250~550
	20

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

HXYx 3轴/ZL G1



X 行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
	L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Z 行程	250	350	450	550							
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X 轴	1200			960			840	720	600	480
	Y 轴	1200			960			840	720		
速度设定	—			80%			70%	60%	50%	40%	

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. 加强框架的尺寸。(Y行程超过750时安装。)

注4. X轴、Y轴行程超过850mm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。