HXYx 3 轴/ZH

支撑龙门式　导线槽　Z 轴滑台固定：基座移动式 (200W)

订购型号

HXYx-	C				-ZH-			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	适用控制器	支持 CE 标准	再生装置	扩展 I/O※1	网络选项	电池
		G1 G2 G3 G4	25～125cm	25～105cm		25～55cm	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 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※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	5
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	300
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。

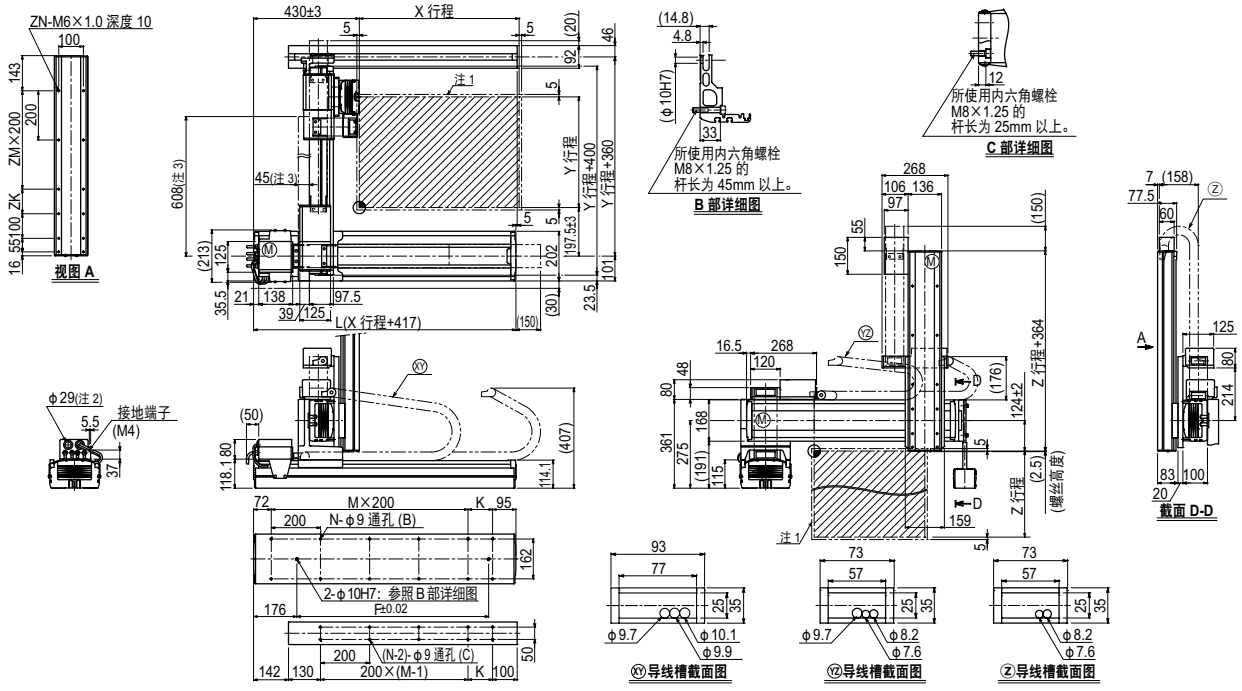
最大搬运重量 (kg)

	Z 行程 (mm)
Y 行程 (mm)	250～550
250～1050	30

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/ZH 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	1667
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
ZK	100	200	100	200
ZM	1	1	2	2
ZN	10	10	12	12

各行程最高速度注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。