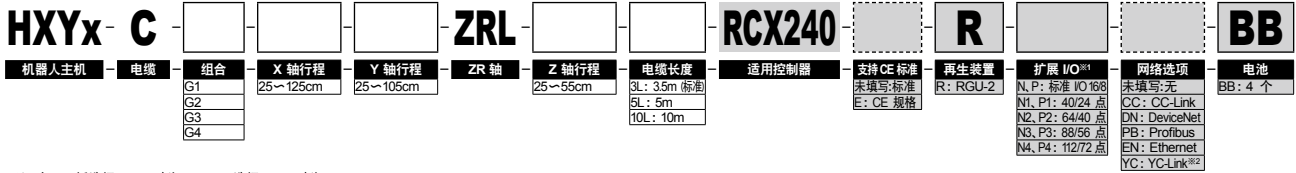


HXYx 4轴/ZRL

● 支撑龙门式 ● 导线槽 ● Z轴基座固定:滑台移动式(200W)+R轴

订购型号



※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 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK	R20
马达输出 AC (W)	600	400	200	200
反复定位精度 ^{※2} (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 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	600	360
动作范围 (XYZ: mm) (R: °)	250~1250	250~1050	250~550	360
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。

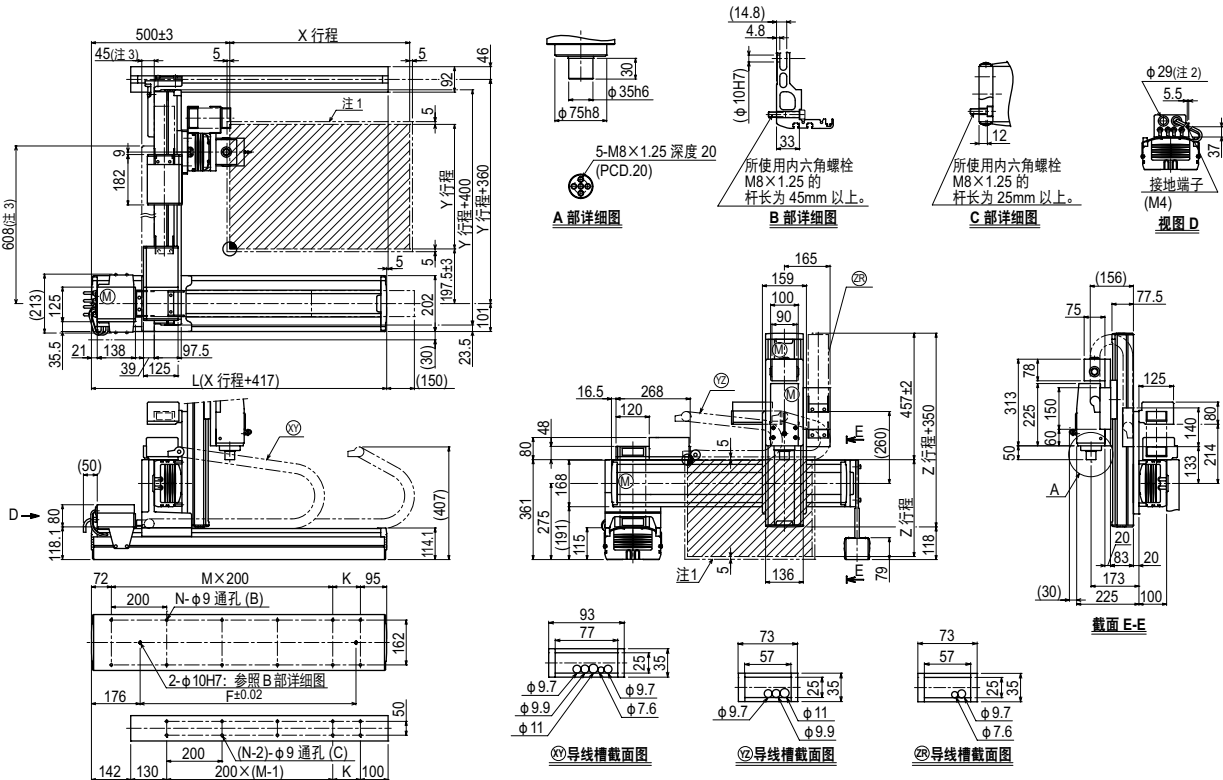
最大搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	Z行程(mm)
250~1050	250~550
	12

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 4轴/ZRL (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								
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。