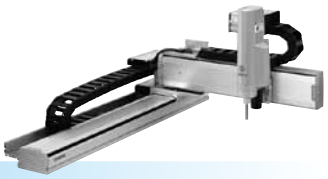
FXYx 3 轴/ZS

手臂式 | 导线槽 | Z 轴上下式



订购型号

FXYx	- C	-	-	-	-	- 15	-	RCX240S	-	-	-	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	扩展 I/O※1	网络选项	电池
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm	ZS12 ZS6		3L：3.5m(标准) 5L：5m 10L：10m		未填写：标准 E：CE 规格	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：ZS12	Z 轴：ZS6
轴组成	–	–	–	
马达输出 AC (W)	100	60	60	
反复定位精度※1 (mm)	±0.01	±0.02	±0.02	
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C10 级)	滚珠螺杆 (C10 级)	
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	12	12	6
最高速度※2 (mm/sec)	1200	800	1000	500
动作范围 (mm)	150～1050	150～550	150	
机器人电缆长度 (m)	标准：3.5　选配：5, 10			

※1. 单方向的反复定位精度。
※2. X 轴行程超过 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。

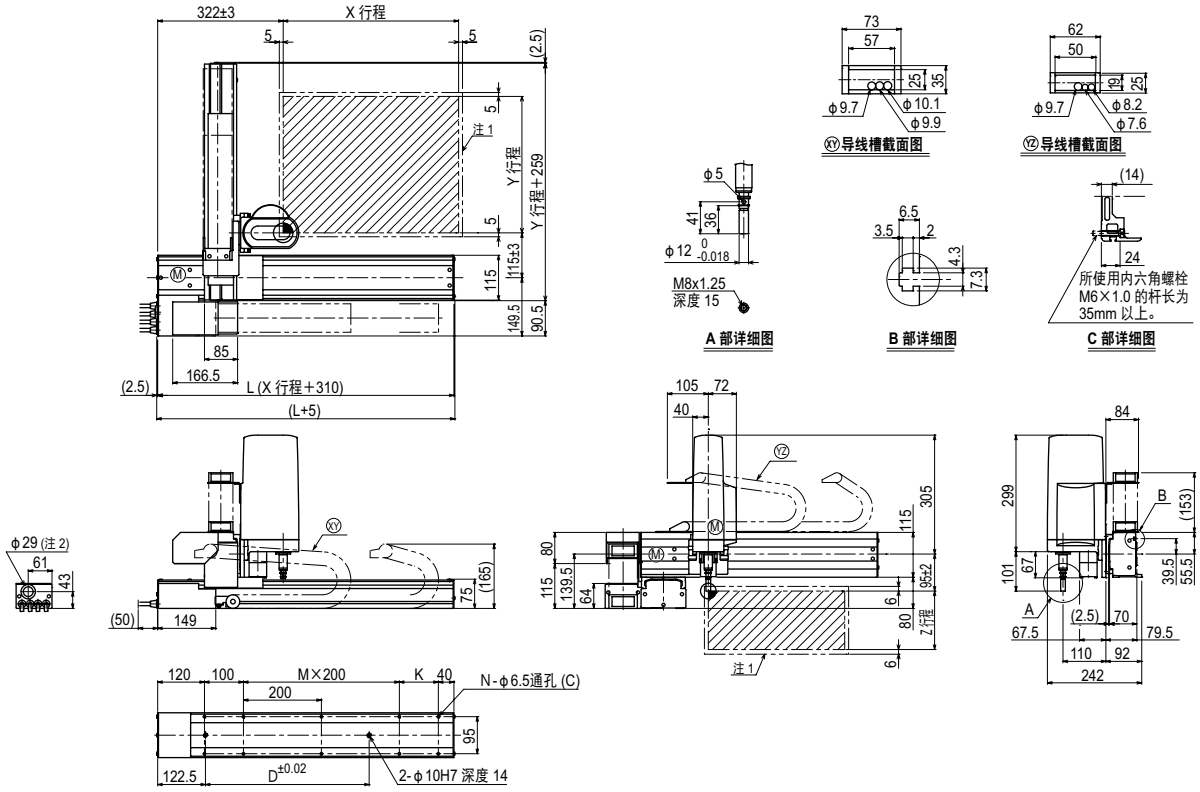
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	ZS12	ZS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	3

适用控制器

控制器	运行方法
RCX240S	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

FXYx 3 轴/ZS A1



X 行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

Y 行程	150	250	350	450	550
Z 行程	150				

各行程最高速度注3 (mm/sec)								
X 轴	1200				960	780	600	540
速度设定	—				80%	65%	50%	45%

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 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。

APPLICATION 应用机型
TRANSERVO 小型单轴机器人
FLIP-X 单轴机器人
PHASER 线性单轴机器人
XY-X 直交机器人
YK-XG 水平多关节机器人
YP-X 抬放型机器人
CLEAN 洁净型机器人
CONTROLLER 控制器
INFORMATION 各种信息
手臂式
支撑龙门式
移动手臂式
抬举式
XZ 式