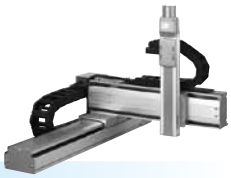
FXYx 3轴/ZT

● 手臂式 ● 导线槽 ● Z 轴基座固定：滑台移动式(60W)



订购型号

FXYx-	C	-	-	-	ZT6-	12-	-	-	RCX240S	-	-	-	BB
机器人主机	电缆	组合	X 轴行程	Y 轴行程	ZR 轴	导距	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			5～30cm	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
轴组成※1	–	–	T6-12-BK
马达输出 AC (W)	100	60	60
反复定位精度※2 (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
最高速度※3 (mm/sec)	1200	800	800
动作范围 (mm)	150～1050	150～550	50～300
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。

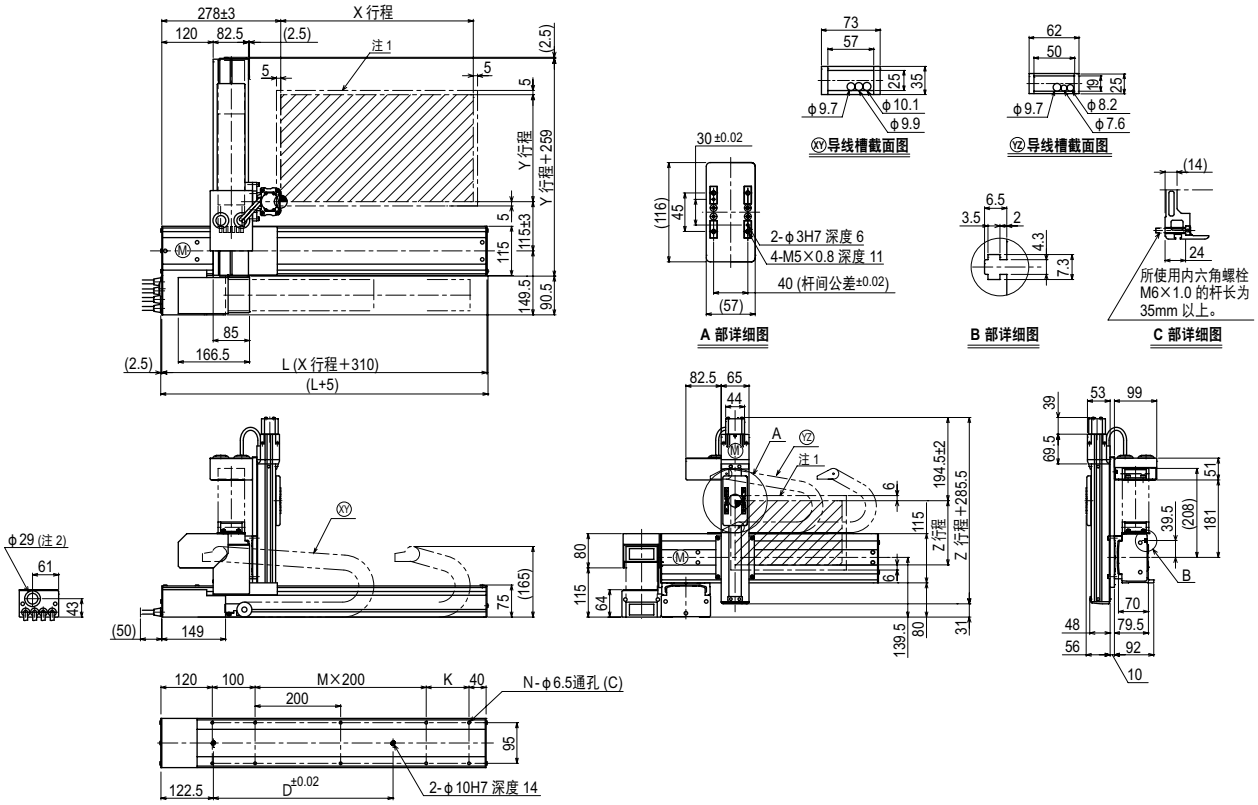
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	ZT
150～550	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/ZT 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	50	100	150	200	250	300

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。