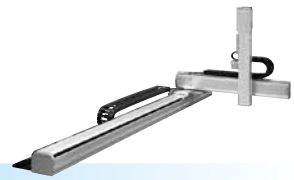


NXY

3轴/ZFL20



- 手臂式
- 导线槽
- Z轴基座固定:滑台移动式(200W)

订购型号

NXY - C [] [] [] **ZFL20** [] [] **RCX240** [] **R** [] [] **BB**

机器人主机 | 电缆 | 组合 (A1, A3) | X轴行程 (50~200cm) | Y轴行程 (15~65cm) | ZR轴 | Z轴行程 (15~35cm) | 电缆长度 (3L: 3.5m标准, 5L: 5m, 10L: 10m) | 适用控制器^{※1} | 支持CE标准 (未填写:标准, E:CE规格) | 再生装置 (R:RGU-2) | 扩展 I/O^{※2} (N,P:标准 I/O 168, N1,P1:40/24点, N2,P2:64/40点, N3,P3:88/66点, N4,P4:112/72点) | 网络选项 (未填写:无, CC:CC-Link, DN:DeviceNet, PB:Profibus, EN:Ethernet, YC:YC-Link^{※3}) | 电池 (BB:4个)

※1. 特别订购时的参考: RCX222+SR1-X
 ※2. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4。
 ※3. 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}	N15	F14	相当于 F10-BK 导轨加强型
马达输出 AC (W)	400	100	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) φ15	滚珠螺杆 (C7 级) φ15	滚珠螺杆 (C7 级) φ15
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	20
最高速度 (mm/sec)	1200	1200	1200
动作范围 (mm)	500~2000	150~650	150~350
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。

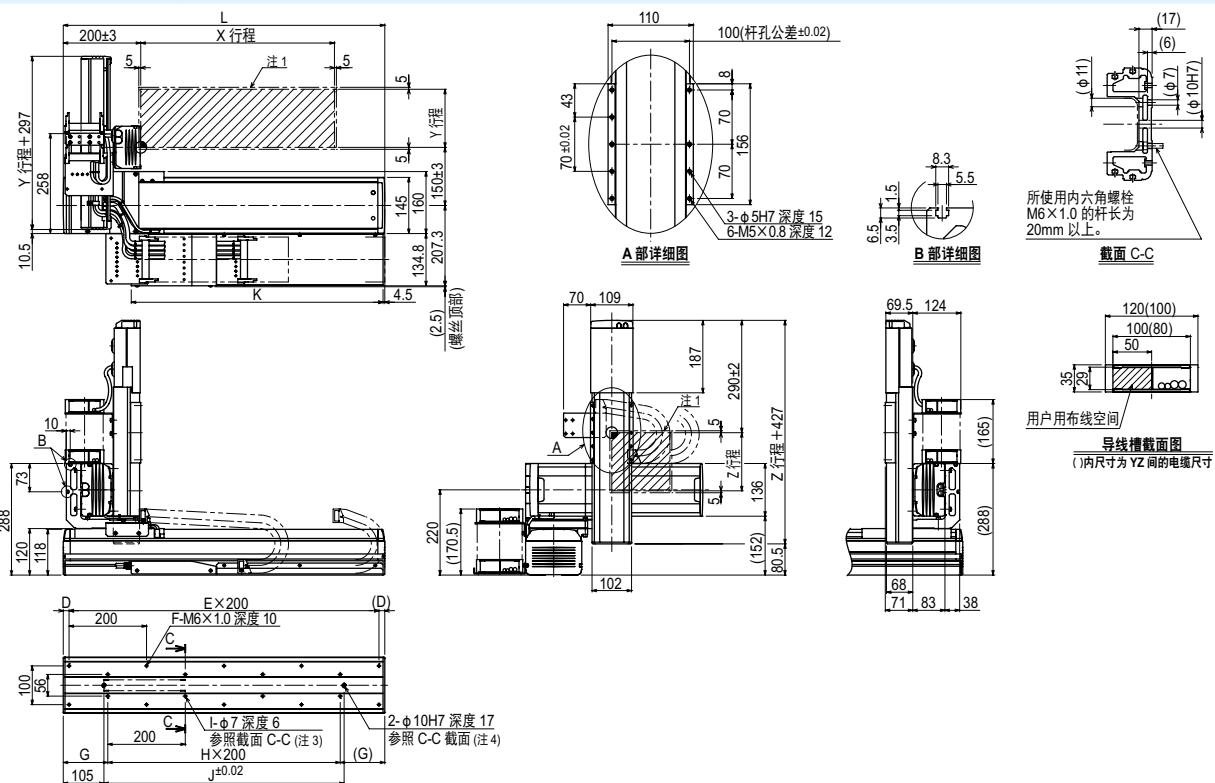
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	8	8
450	8	7	6
550	5	4	3
650	3	2	1

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

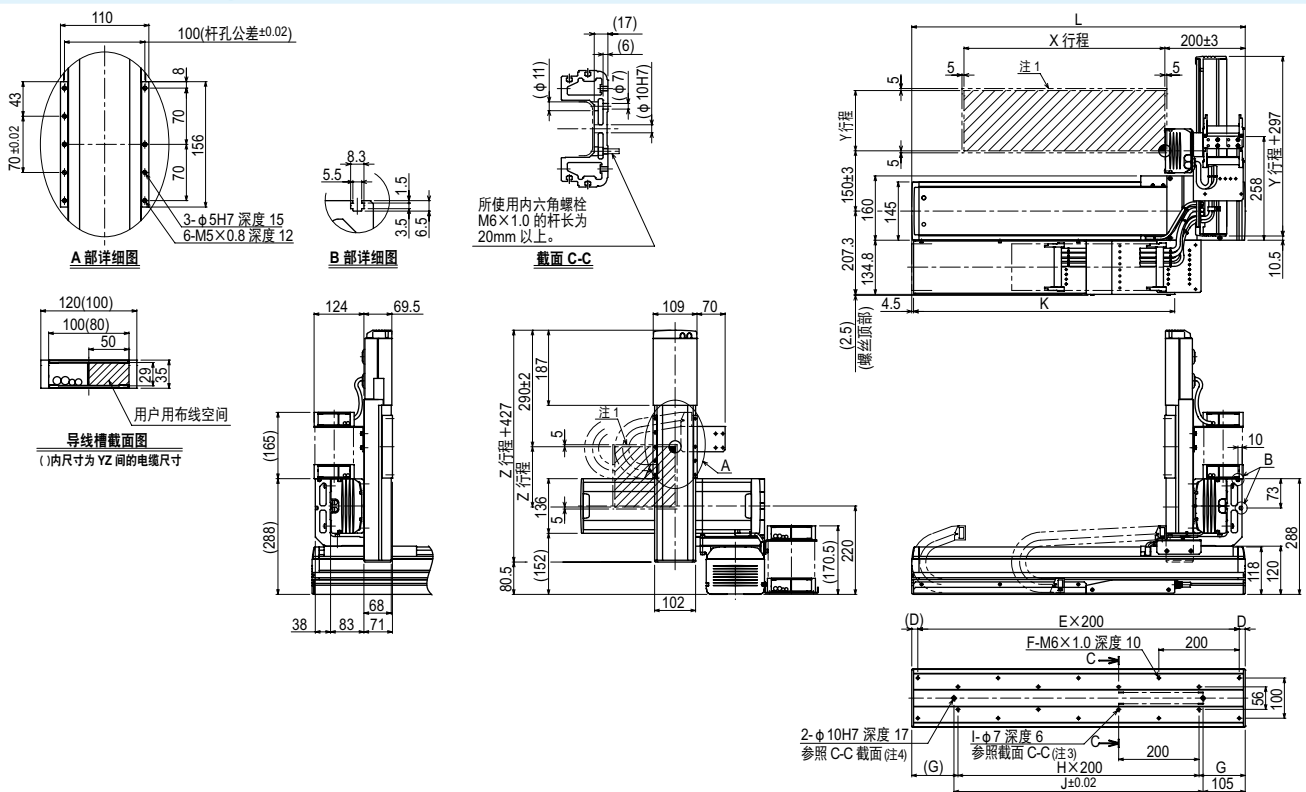
NXY 3轴/ZFL20 (A1)



X 行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y 行程	150	250	350	450	550	650										
Z 行程	150	250	350													

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. 出厂时的 X 轴原点位置如本图所示, 可通过变更参数改变为 R 侧原点。
 注3. 使用 φ7 安装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
 注4. 使用 φ10H7 孔时, 应避免螺栓进入图示深度以上。
 注5. 用户用接地端子请使用 X 轴旁 BOX 的 M4 攻丝。
 注6. 导线槽两端的 M4 攻丝可用于固定配线。

NXY 3轴/ZFL20 A3



X 行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y 行程	150	250	350	450	550	650										
Z 行程	150	250	350													

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. 出厂时的 X 轴原点位置如本图所示, 可通过变更参数改变为 R 侧原点。
 注3. 使用 φ7 变装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
 注4. 使用 φ10H7 孔时, 应避免螺栓进入图示深度以上。
 注5. 用户用接地端子请使用 X 轴旁 BOX 的 M4 攻丝。
 注6. 导线槽两端的 M4 攻丝可用于固定配线。