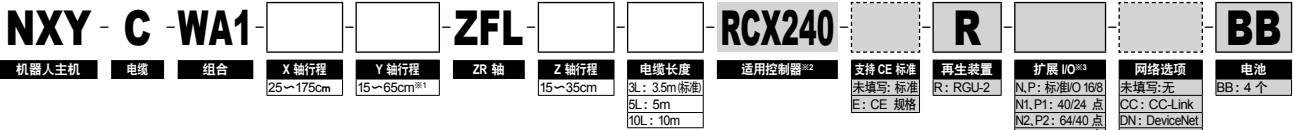


NXY-W 6轴/ZFL

- 手臂式
- 导线槽
- 双Y轴规格
- Z轴基座固定:滑台移动式 (200W)

■ 注文型式



- ※1. Y轴、Z轴之一或两者的行程不同时,须特别订购。
- ※2. 若填写为 RCX240,则自动出货 2 台。
- 特别订购时的参考: RCX222+SR1-X 为 2 套
- ※3. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4,选择 PNP 时为 P~P4。
- ※4. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

■ 基本规格

	X 轴	Y 轴※1	Z 轴
轴组成※2	N15D	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※3 (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)	250~1750	150~650	150~350
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10		

- ※1. Y 轴须安装 2 根相同的导轨,规格相同,此外,如另需不同行程时,可提供特别订购服务,敬请咨询。
- ※2. 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。
- ※3. 单方向的反复定位精度。

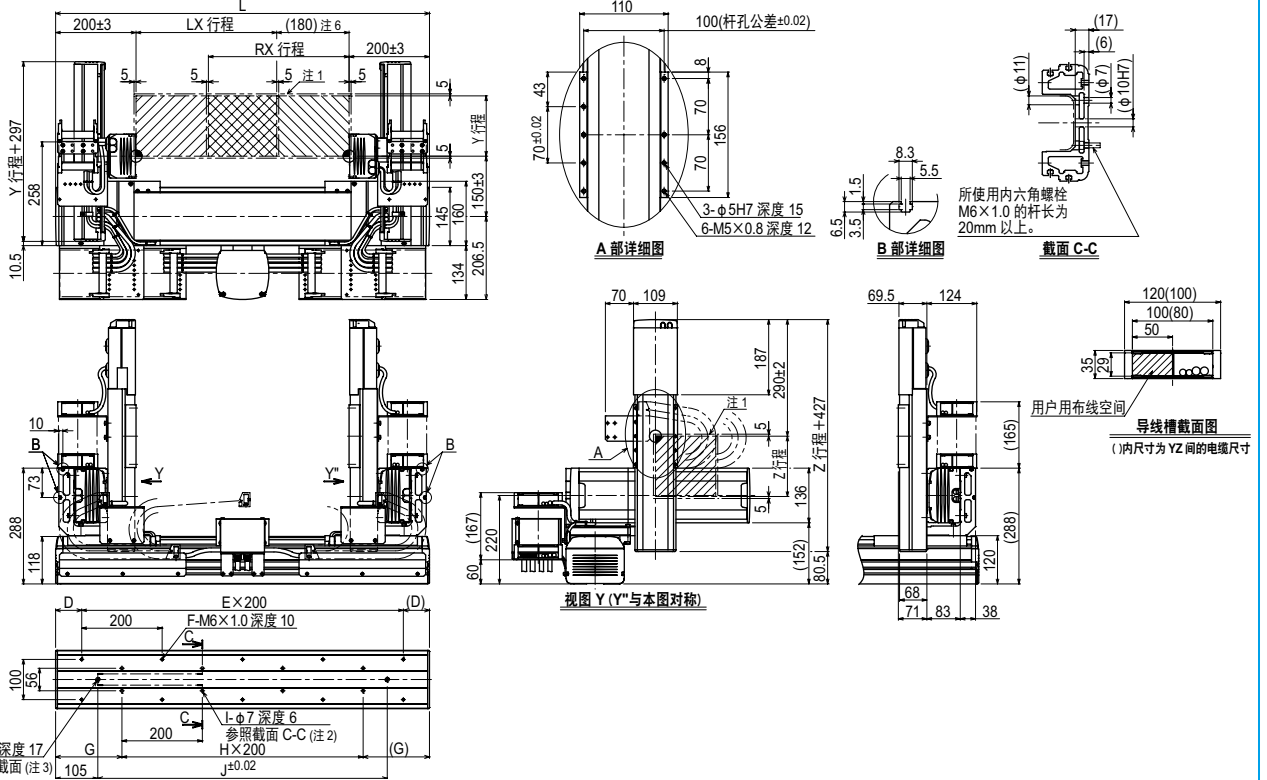
■ 最大搬运重量 (kg)

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-W 6轴/ZFL (WA1)



X 行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
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
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. 使用 φ7 安装时,主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
- 注3. 使用 φ10H7 孔时,应避免螺栓进入图示深度以上。
- 注4. 用户用接地端子请使用 X 轴旁 BOX 的 M4 攻丝。
- 注5. 导线槽两端的 M4 攻丝可用于固定配线。
- 注6. LX 和 RX 滑块间的最小尺寸。

APPLICATION 应用机型
TRANSEVO 小型单轴机器人
FLIP-X 单轴机器人
PHASER 线性单轴机器人
XY-X 直角机器人
YK-XG 水平多关节机器人
YV-X 拾取型机器人
CLEAN 洁净型机器人
CONTROLLER 控制器
INFORMATION 各种信息
手臂式
支持龙门式
移动手臂式
XZ 式