MXYx 3 轴/ZFL20/10

手臂式　导线槽　Z 轴基座固定：滑台移动式 (200W)

注文型式

MXYx - C	-	-	-	-	-	-	- RCX240	-	- R	-	-	- 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	再生装置	扩展 I/O※1	网络选项	电池
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm	ZRFL20 ZRFL10	15～35cm	3L：3.5m(标准) 5L：5m 10L：10m		未填写：标准 E：CE 规格	R：RGU-2	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：ZFL20	Z 轴：ZFL10
轴组成※1	F17	F14H	相当于 F10-BK 导轨加强型	
马达输出 AC (W)	400	200	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)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	20	10
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	1200	600
动作范围 (mm)	250～1250	150～650	150～350	
机器人电缆长度 (m)	标准：3.5　选配：5, 10			

※标准品已从 ZF 型变更为更高刚度的 ZFL 型。需要 ZF 型时，敬请咨询。
※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 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。

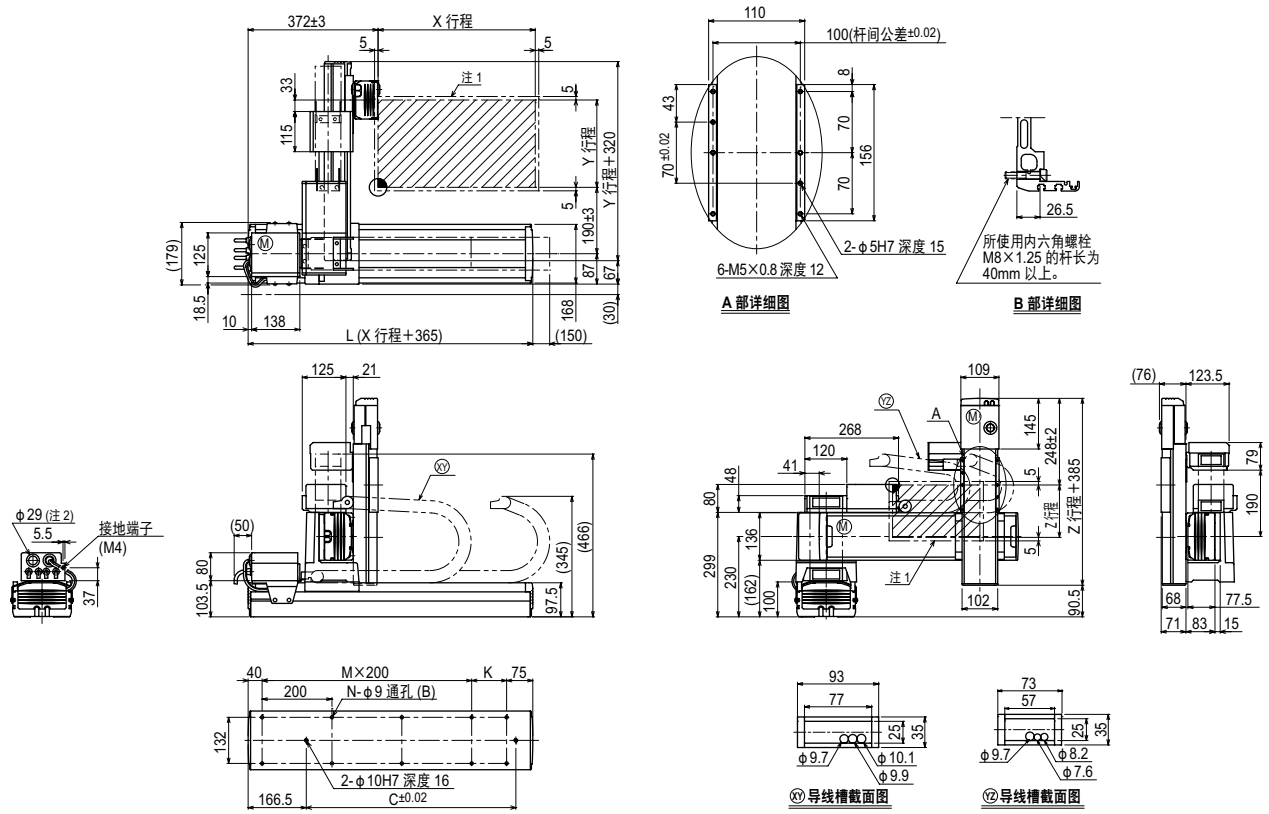
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm) ZFL20 150	ZFL20 250	ZFL20 350	ZFL10 150	ZFL10 250	ZFL10 350
150	8	8	8	15	15	15
250	8	8	8	15	15	15
350	8	8	8	15	15	15
450	8	8	8	12	11	10
550	8	8	8	12	11	10
650	8	7	6	8	7	6

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

MXYx 3 轴/ZFL20/10 A1



X 行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	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	150	250	350	450	550	650

Z 行程	150	250	350

各行程最高速度※3 (mm/sec)								
X 轴	1200			960	840	720	600	480
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. X 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。