

MXYx 3轴/ZFL20/10

- 移动手臂式
- 导线槽
- Z轴基座固定：滑台移动式(200W)

订购型号

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 | 通用控制器 | 支持CE标准 | 再生装置 | 扩展I/O ^(*) | 网络选项 | 电池 |
| M1 | M3 | M1 | 25~125cm | 15~55cm | ZFL20 ZFL10 | 15~35cm | 3L: 3.5m(标准) 5L: 5m 10L: 10m | RCX240 | 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 ^(**) | 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 ^(*) | 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 ^(**) (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 ^(**) (mm/sec) | 1200 | 1200 | 1200 | 600 |
| 动作范围 (mm) | 250~1250 | 150~550 | 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。

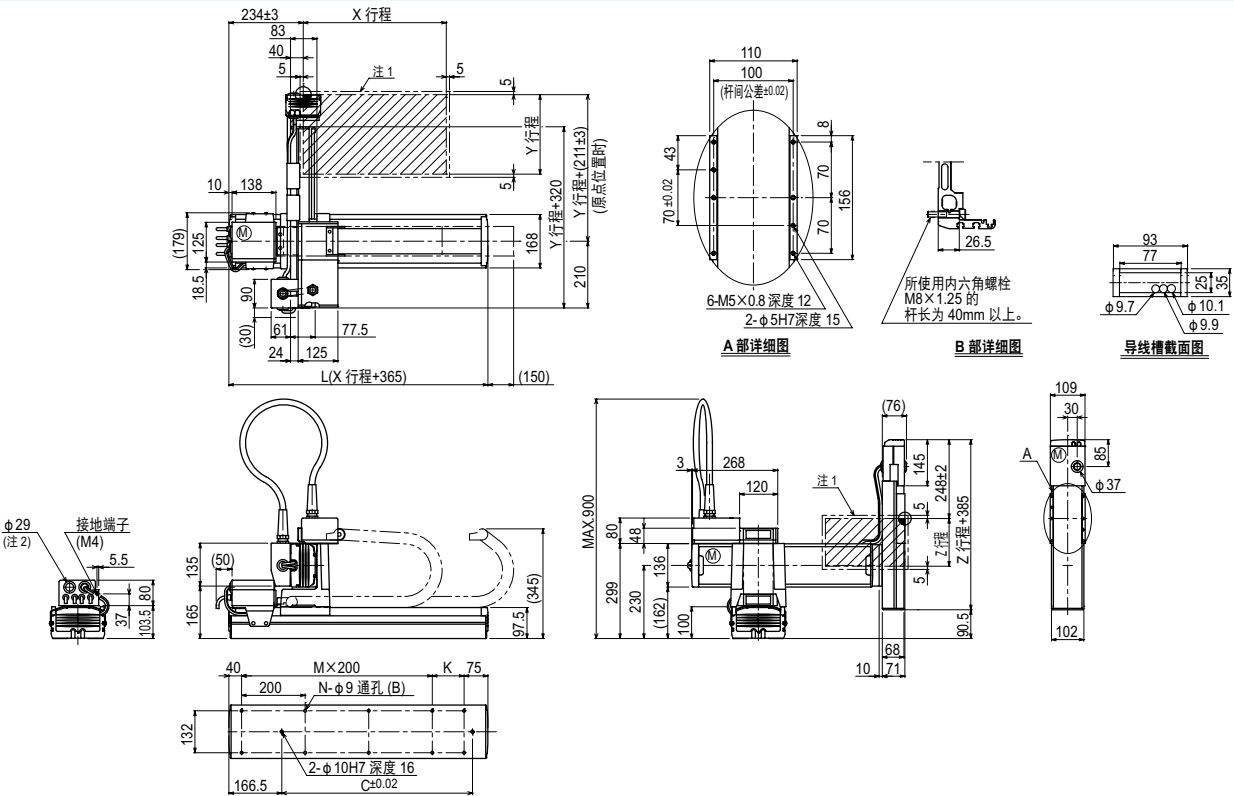
最大搬运重量 (kg)

| Y 行程 (mm) | Z 行程 (mm) | | | | | |
|-----------|-----------|---|---|-------|----|----|
| | ZFL20 | | | ZFL10 | | |
| 150~550 | 8 | 8 | 8 | 12 | 11 | 10 |

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 (M1)



| 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 | | | | | | | | |
| Z 行程 | 150 | 250 | 350 | | | | | | | | | | |
| 各行程最高速度 ^(**) (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。