MXYx 3 轴/ZFH

● 支撑龙门式 ● 导线槽 ● Z 轴滑台固定：基座移动式 (200W)

订购型号

MXYx - C - □ - □ - □ - ZFH - □ - □ - 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
		G1 G2 G3 G4	25～125cm	15～85cm		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
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	10
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	600
动作范围 (mm)	250～1250	150～850	150～350
机器人电缆长度 (m)	标准：3.5　选配：5, 10		

※1. 标准品已从 ZF 型变更为更高刚度的 ZFH 型。需要 ZF 型时，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。
※4. X 轴行程超过 850mm (Y 轴超过 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。

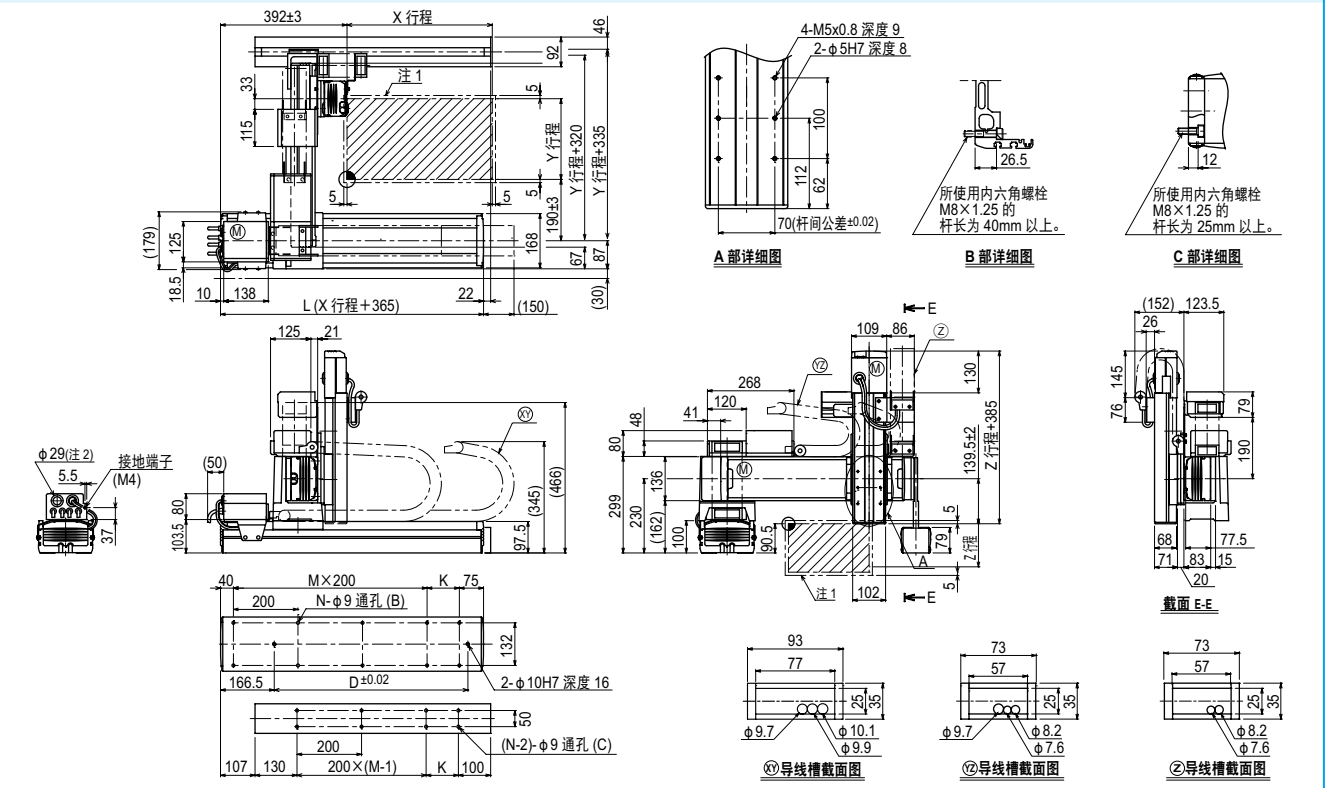
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm) 150	250	350
150	14	13	12
250	14	13	12
350	14	13	12
450	14	13	12
550	14	13	12
650	14	13	12
750	14	13	12
850	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/ZFH G1



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
D	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	750	850

Z 行程	150	250	350

各行程最高速度注3 (mm/sec)								
	X 轴	1200	960	840	720	600	480
	速度设定	—	80%	70%	60%	50%	40%
	Y 轴	1200	960	780			
	速度设定	—	80%	65%			

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 (Y 轴超过 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。