

MXYx 4轴/ZRFH

- 支撑龙门式
- 导线槽
- Z轴滑台固定: 基座移动式 (200W) + R

订购型号

MXYx - C [] [] [] **ZRFH** [] [] **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^{※1} | 网络选项 | 电池

G1 | G2 | G3 | G4 | 25~125cm | 15~85cm | 15~35cm | 3L: 35m(标准)
5L: 5m
10L: 10m | 未填写: 标准
E: CE 规格 | R: RGU-2 | N, P: 标准 I/O^{※1}
N1, P1: 4024点
N2, P2: 6440点
N3, P3: 8856点
N4, P4: 11272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	R 轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10相当 导轨加强型	R5
马达输出 AC (W)	400	200	200	50
反复定位精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	谐波齿轮
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	10	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	600	360
动作范围 (XYZ: mm) (R: °)	250~1250	150~850	150~350	360
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10			

※标准品已从 ZRF 型变更为更高刚度的 ZRFH 型。需要 ZRF 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 (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。

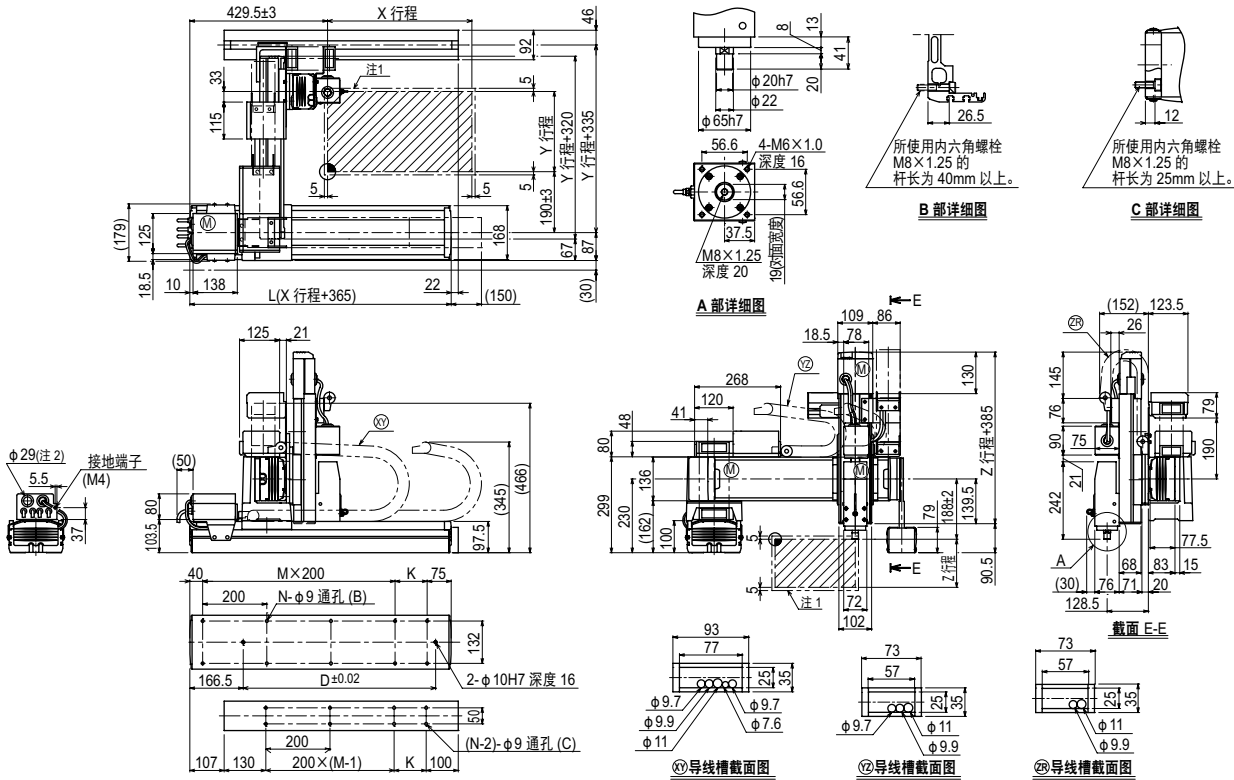
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)		
	150	250	350
150	10	9	8
250	10	9	8
350	10	9	8
450	10	9	8
550	10	9	8
650	10	9	8
750	10	9	8
850	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 4轴/ZRFH (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								

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. 用户用的电缆进出口。

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%
Y 轴	1200	960	780				
速度设定	—	—	80%	65%			

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, 应参考左图表格所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。