

HXYx 4轴/ZRL

● 手臂式 ● 导线槽 ● Z轴基座固定: 滑台移动式 (200W) + R轴

订购型号

HXYx-C [] [] [] **ZRL** [] [] **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IO ^{※1} | 网络选项 | 电池 |
| A1 | | | 25~125cm | 25~65cm | | 25~55cm | 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/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 | R 轴 |
|---|-------------------|-------------|-------------|---------|
| 轴组成 ^{※1} | F20 | F17 | F14H-BK | R20 |
| 马达输出 AC (W) | 600 | 400 | 200 | 200 |
| 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 | 250~650 | 250~550 | 360 |
| 机器人电缆长度 (m) | 标准: 3.5 选配: 5, 10 | | | |

※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。

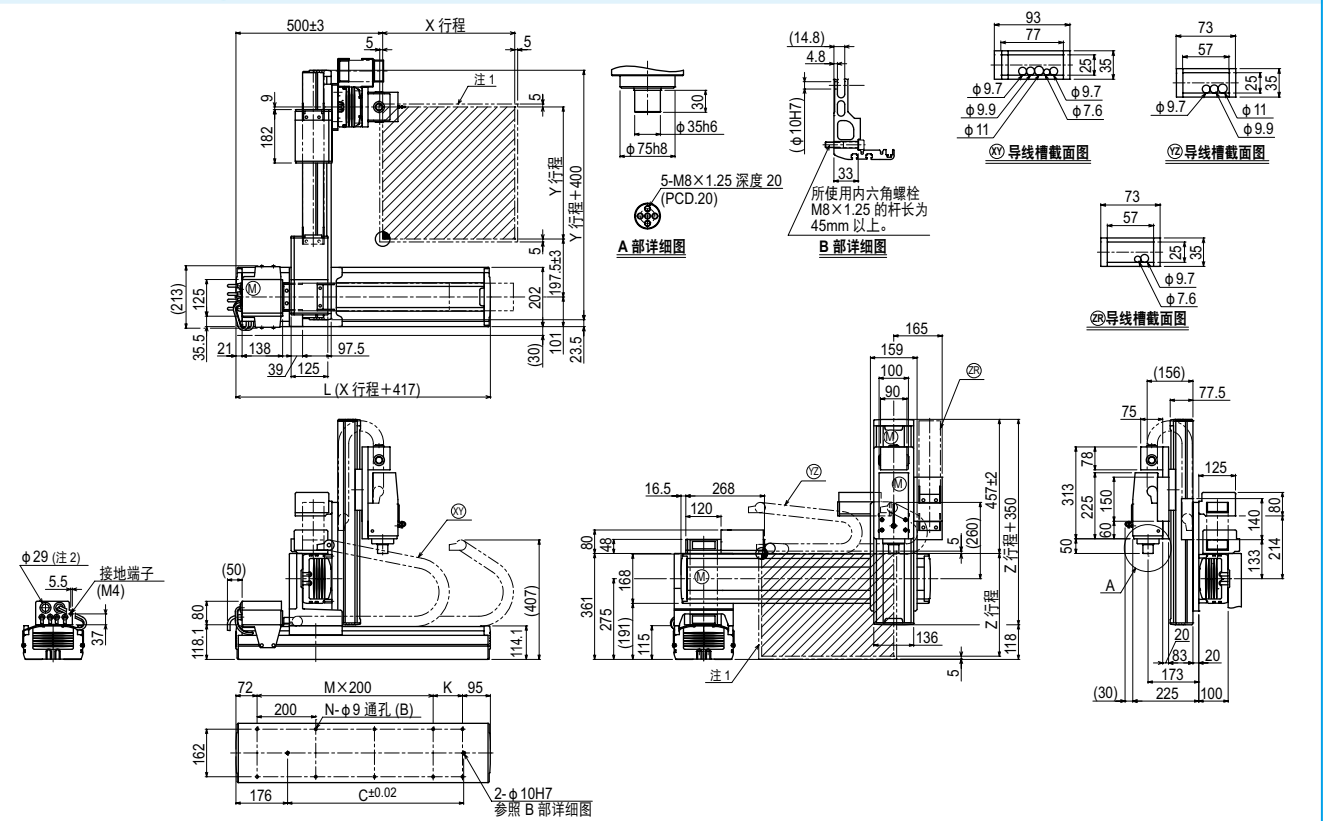
最大搬运重量 (kg)

| Y 行程 (mm) | Z 行程 (mm) | | | |
|-----------|-----------|-----|-----|-----|
| | 250 | 350 | 450 | 550 |
| 250 | 12 | 12 | 12 | 12 |
| 350 | 12 | 12 | 12 | 12 |
| 450 | 12 | 12 | 12 | 11 |
| 550 | 10 | 9 | 8 | 7 |
| 650 | 10 | 9 | 8 | 7 |

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 |

HXYx 4轴/ZRL (A1)



| X 行程 | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | 750 | 850 | 950 | 1050 | 1150 | 1250 | |
|--------------------------------|------|------|-----|-----|------|------|------|------|------|------|------|--|
| L | 667 | 767 | 867 | 967 | 1067 | 1167 | 1267 | 1367 | 1467 | 1567 | 1667 | |
| K | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | |
| C | 420 | 420 | 600 | 600 | 780 | 780 | 960 | 960 | 1140 | 1320 | 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 | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | | | | | | | |
| Z 行程 | 250 | 350 | 450 | 550 | | | | | | | | |
| 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。