

线轴传送模块
CMR200
单轴机器人
GX
线轴传送模块
LCM100
永年多关节机器人
YK-X
单轴机器人
Robonity
线性单轴机器人
PHASER
单轴机器人
FLIP-X
小型单轴机器人
TRANSERO
直交机器人
XY-X
拾取型机器人
YP-X
洁净型机器人
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
臂式
支撑/龙门式
移动臂式
拾举式
XZ式

FXYx

3轴/ZT

●臂式

●坦克链

●Z轴基座固定: 滑台移动型 (60W)

订购型号

FXYx - C

组合

A1
A2
A3
A4

X轴

15~105cm

Y轴

15~55cm

Z轴

5~30cm

电缆长度

3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

适用控制器 / 控制轴数

RCX340-3

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据备份用电池

机器人主机 - 电缆 -

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	—	—	T6L-12-BK
马达输出 AC (W)	100 W	60 W	60 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12	滚珠丝杆φ12
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	12 mm	12 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	800 mm/sec	800 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~550 mm	50~300 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※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. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※4. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

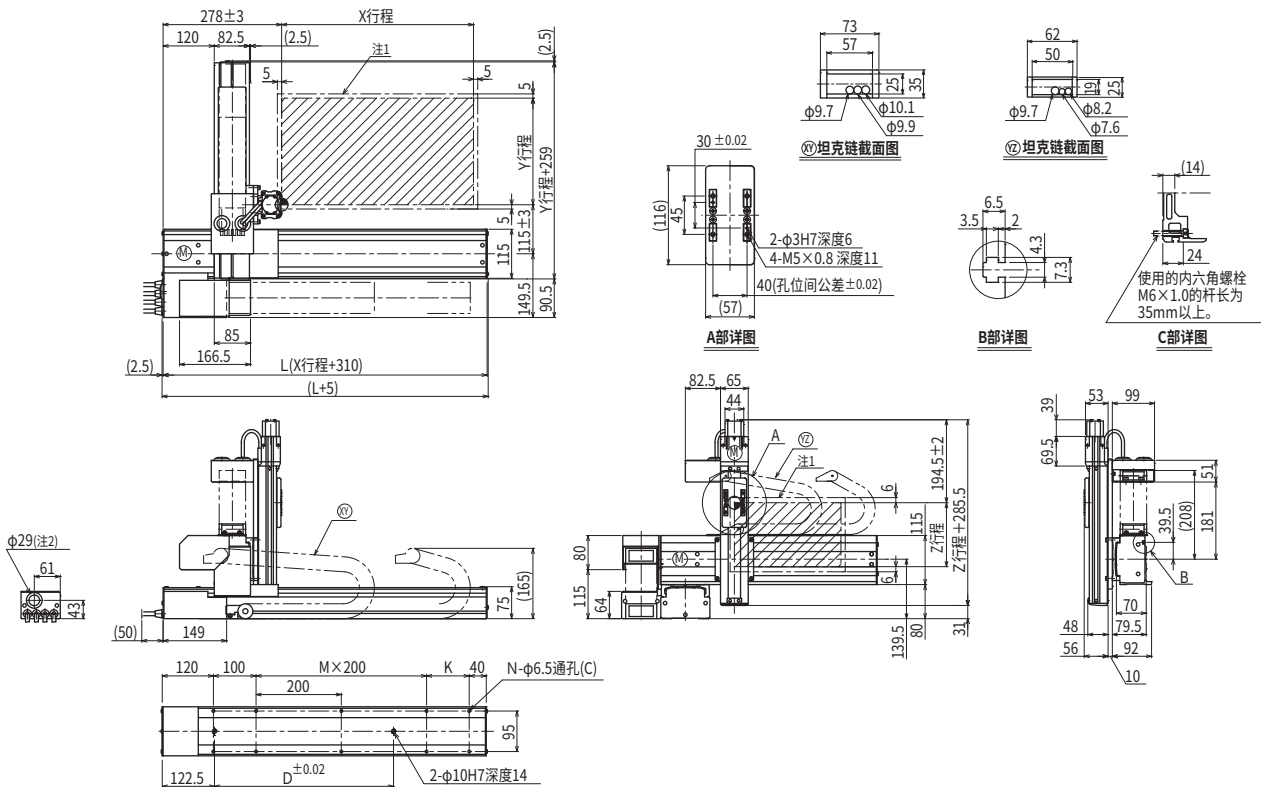
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	ZT
150~550	3

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

FXYx 3轴/ZT A1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550					
Z行程	50	100	150	200	250	300				
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200					960	780	600	540	
速度设定	—					80%	65%	50%	45%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
 注2. 用户用的电缆取出口。
 注3. X轴行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。