

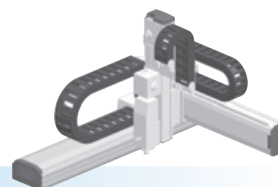
MXyX

4轴/ZRFH

●臂式

● 坦克链

●Z轴滑台固定:基座移动型(200W)+R轴



订购型号

The diagram shows the configuration of the RCX340-4 robot. It starts with the base model 'MXYx - C' followed by a series of boxes representing optional components: '组合' (Combination), 'X轴' (X-axis), 'Y轴' (Y-axis), 'ZRFH' (Z-axis), 'Z轴' (Z-axis), '电缆长度' (Cable length), '适用控制器 / 控制轴数' (Applicable controller / Number of control axes), '安全标准' (Safety standard), '选配件A (OP.A)' (Accessory A), '选配件B (OP.B)' (Accessory B), '选配件C (OP.C)' (Accessory C), '选配件D (OP.D)' (Accessory D), '选配件E (OP.E)' (Accessory E), and '绝对数据备用数据' (Absolute data / Backup data). Below the '组合' box, a table lists the available combinations: A1, A2, A3, and A4. The 'X轴' box specifies a range of 25~125cm, 'Y轴' specifies 15~65cm, 'Z轴' specifies 15~35cm, and '电缆长度' lists three options: 3L: 3.5m, 5L: 5m, and 10L: 10m. The '适用控制器 / 控制轴数' box is highlighted in grey. The '安全标准' box is also highlighted in grey. The '选配件A (OP.A)' box is highlighted in blue. The '选配件B (OP.B)' box is highlighted in blue. The '选配件C (OP.C)' box is highlighted in blue. The '选配件D (OP.D)' box is highlighted in blue. The '选配件E (OP.E)' box is highlighted in blue. The '绝对数据备用数据' box is highlighted in blue. The text '请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638' is located at the bottom right of the diagram.

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	R轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK	R5
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	50 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
动作范围	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm	360°
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m			

- ※ 标准品由以往的ZRF变更为刚性更高的 ZRFH。需要ZRF的用户，请咨询本公司。
- ※ 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850mm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，应参考图面下方的表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

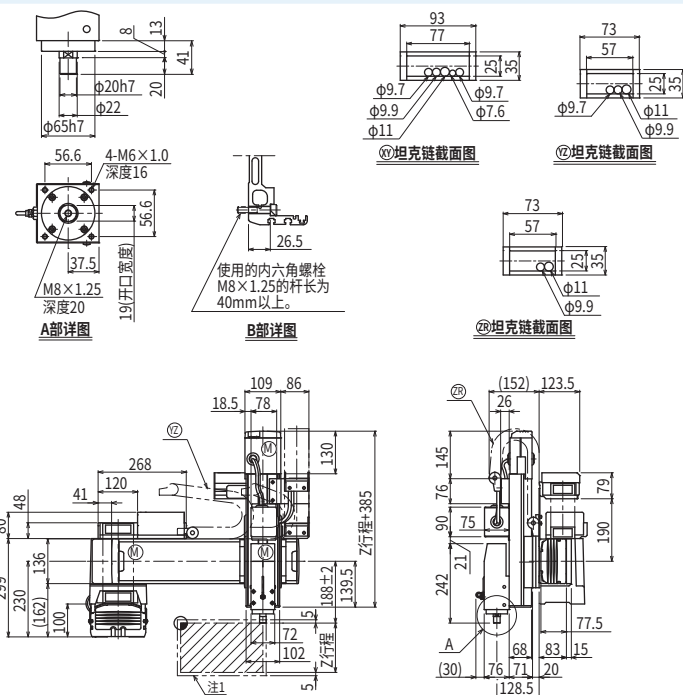
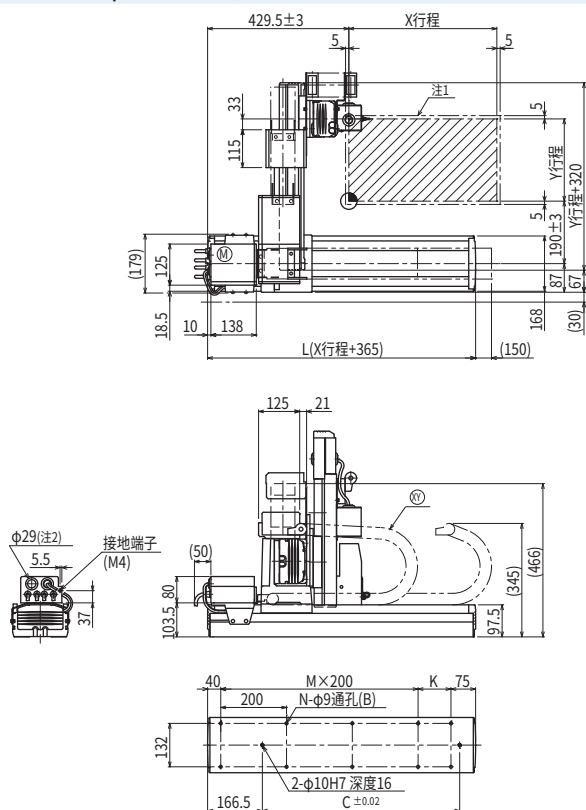
■ 最大可搬运重量

	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150	11	9	8
250	11	9	8
350	11	9	8
450	8	7	6
550	8	7	6
650	4	3	2

■ 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

MXYx 4轴/ZRFH A1



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	650					
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%

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。

5

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。