

NXY-W

6轴/ZFH

臂式
 坦克链
 双Y轴规格
 Z轴滑块固定：基座移动型(200W)

订购型号

NXY - C - WA1 - - - ZFH - - - RCX340-4

机器人主机
 电缆
 组合
 X轴
25~175cm
 Y轴
15~65cm^{※1}
 ZR轴
15~35cm
 Z轴
15~35cm
 电缆长度
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m
 适用控制器/
控制轴数
 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

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

※1. Y轴、Z轴的一方或双方行程不同时，需特别订购。

基本规格

	X轴	Y轴 ^{※1}	Z轴
轴组成 ^{※2}	N15D	F14	F10H-BK
马达输出 AC	400 W	100 W	200 W
重复定位精度 ^{※3}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※4} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1750 mm	150~650 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※1. Y轴中也同样设置2根，规格相同。需要不同行程时需特别订购，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. 单方向的重复定位精度。

※4. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

最大可搬运重量

	Z行程(mm)			
Y行程(mm)	150	250	350	
150	13	13	12	
250	12	11	10	
350	10	9	8	
450	8	7	6	
550	5	4	3	
650	3	2	1	

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

NXY-W 6轴/ZFH WA1

A部详图

4-M5×0.8 深度9
2-φ5H7 深度8

70(孔位间公差±0.02)

B部详图

8.3
5.5
6.5
3.5
1.5

截面C-C

使用的内六角螺栓
M6×1.0的杆长为
20mm以上。

坦克链截面图

120(100)
100(80)
50
35
20

用户用配线空间

0 内尺寸为Y2间电缆尺寸

视图Y(Y"与本图对称)

105.5 109
187
Z行程+427
136
139.5±.4
152
5
102
注1

69.5 145.5
165
120
288
38
71
20
68

	X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330	
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	
Y行程	150	250	350	450	550	650											
Z行程	150	250	350														

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. 使用φ7安装时，主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。

注3. 使用φ10H7孔时，应避免销进入图示深度以上。

注4. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4丝锥。

注5. 坦克链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。

注6. LX和RX滑块间的最小尺寸。