

订购型号

机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	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
		A1 A2 A3 A4	15~ 85cm	15~ 65cm		15~ 35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								

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}	F14H	F14	F10-BK	R5
马达输出 AC	200 W	100 W	100 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φ15	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	150~850 mm	150~650 mm	150~350 mm	360°
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。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。

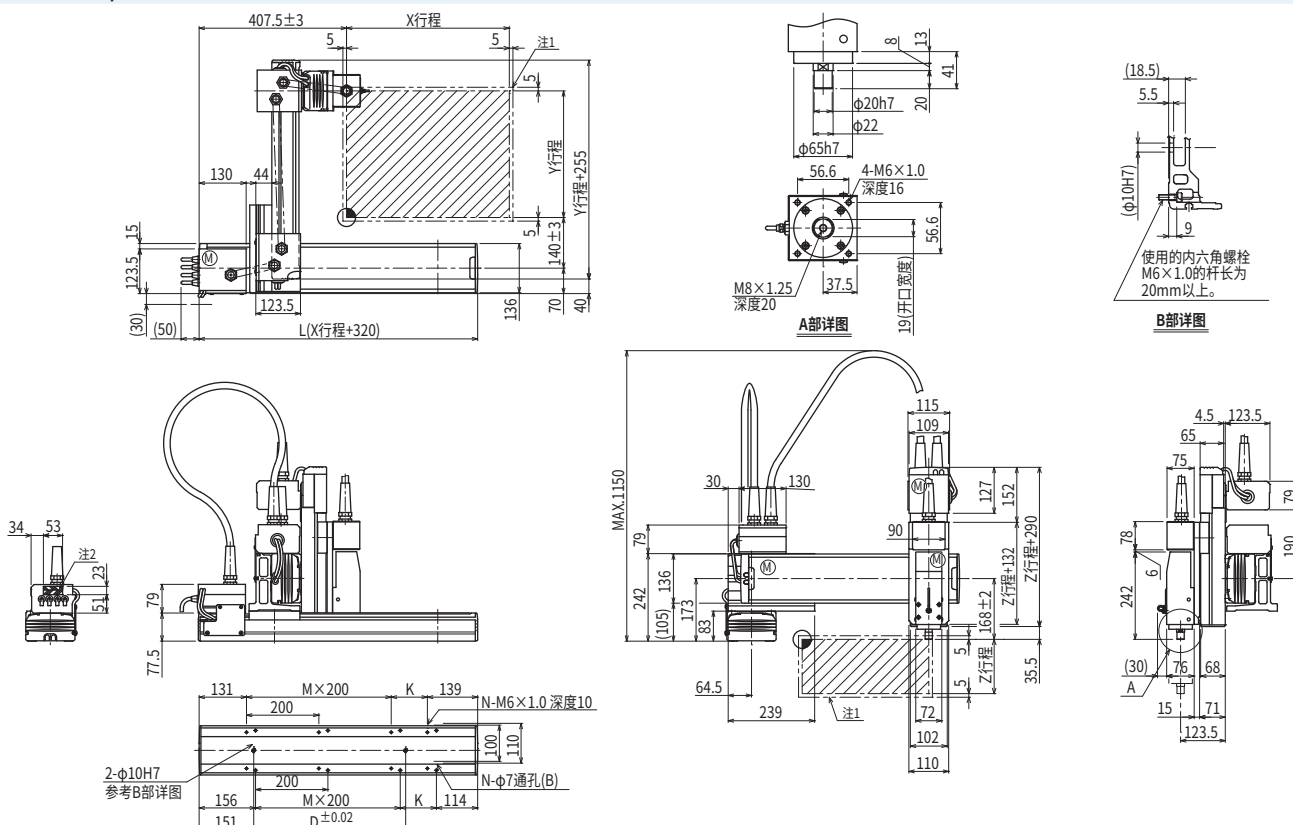
最大可搬运重量 (kg)

	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	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

SXYx 4轴/ZRF A1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Y行程	150	250	350	450	550	650		
Z行程	150	250	350					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200				960		780	
速度设定	—				80%		65%	

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. 斜线部分位置表示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, 应参考下表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。