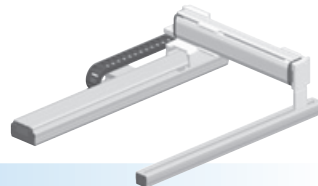


HXYLx

2轴

●支撑龙门式 ●坦克链



订购型号

HXYLx - C - [] - [] - [] - [] - RCX320-2 - [] - R - [] - [] - [] - []

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OPA)	选配件B (OPB)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
		G1	115~205cm	25~105cm	3L: 3.5m							
		G2			5L: 5m							
		G3			10L: 10m							
		G4										

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F20N	F17
马达输出 AC	400 W	400 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	1150~2050 mm	250~1050 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. Y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。

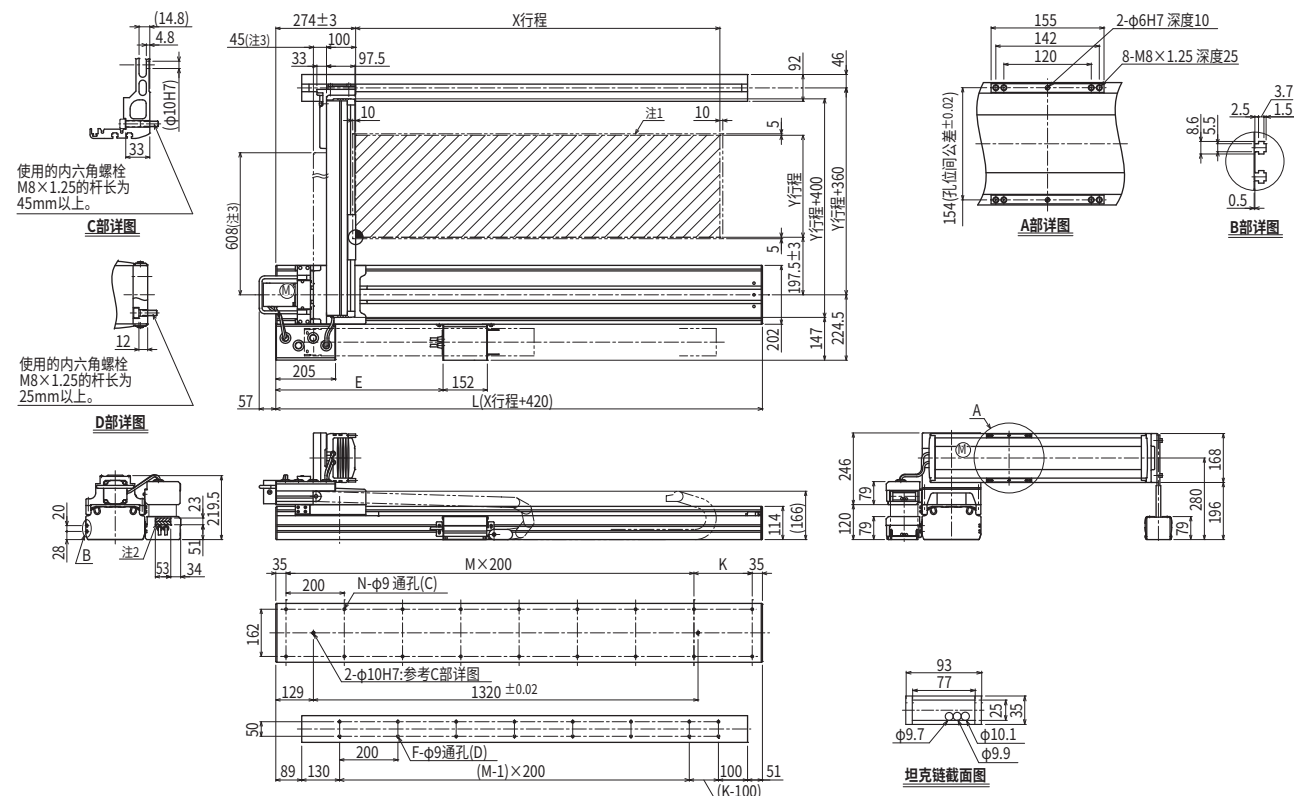
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	XY2轴
250~1050	50

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYLx 2轴 G1

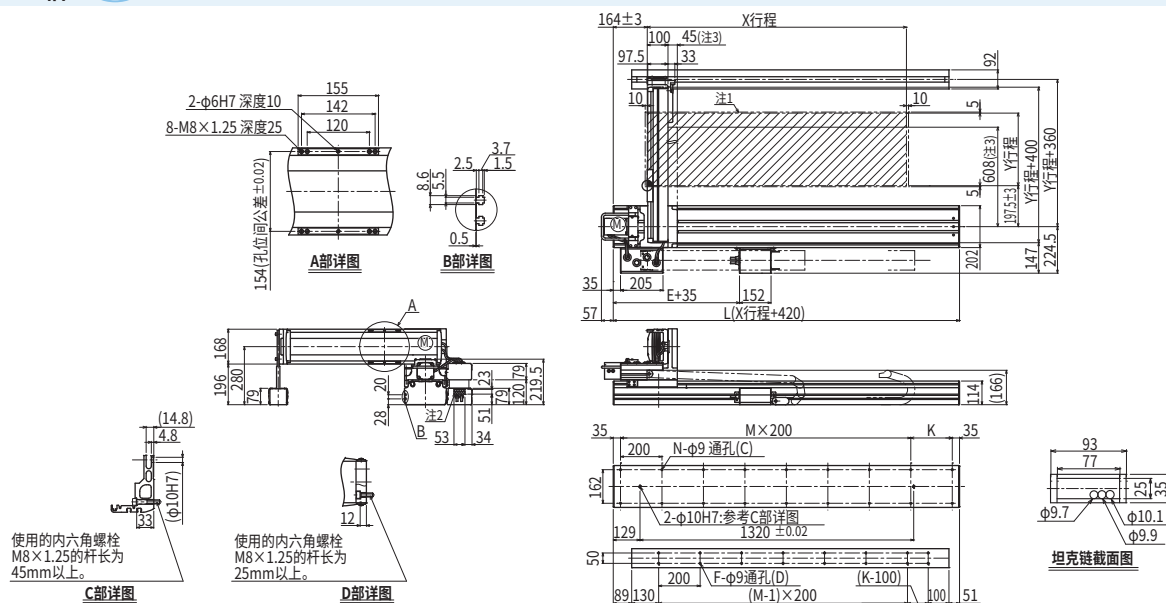


X行程	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
E	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Y行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	Y轴		1200		960		840		720	
速度设定			—		80%		70%		60%	

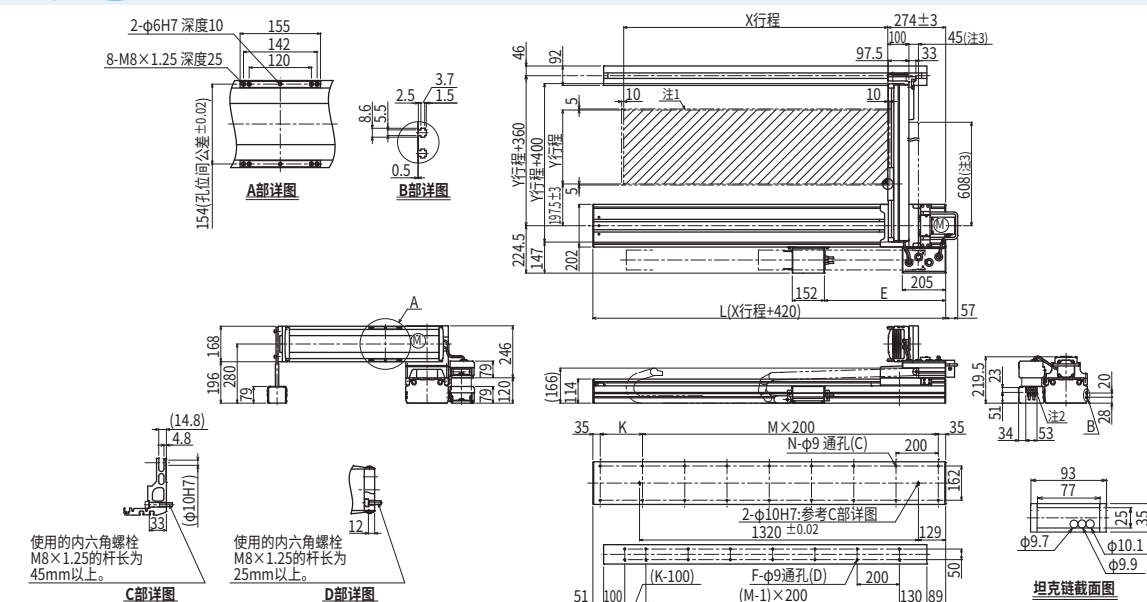
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。
注3. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)

注4. Y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。

HXYLx 2轴 G2



HXYLx 2轴 G3



HXYLx 2轴 G4

