

订购型号

HXYx - C					ZRH			RCX340-4							
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZRH轴	Z轴	电缆长度	通用控制器 / 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 备用电池
		G1	25~125cm	25~105cm		25~55cm	3L : 3.5m								
		G2					5L : 5m								
		G3					10L : 10m								
		G4													

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

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}	F20	F17	F14H-BK	R20
马达输出 AC	600 W	400 W	200 W	200 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φ20	滚珠丝杆φ15	谐波齿轮
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	5 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec	360° /sec
动作范围	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 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导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴、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列的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

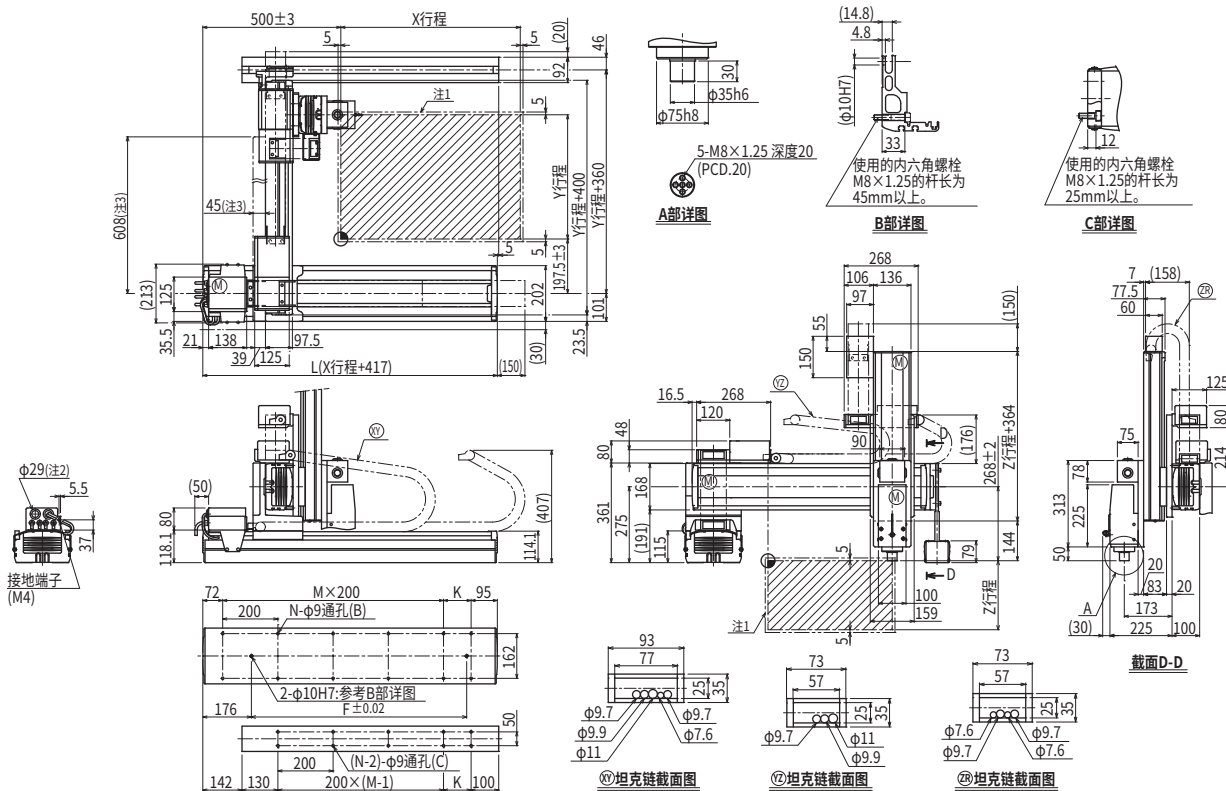
最大可搬运重量

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)
250~1050	20

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

HXYx 4轴/ZRH G1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Z行程	250	350	450	550							
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴	1200				960	840	720	600	480	
	Y轴	1200				960	840	720			
	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位的位置。

注2. 用户用的电缆出口。

注3. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)

注4. X轴、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, 应参考左表中所列的最高速度, 通过参数或程序下调速度。