

MXy

4轴/ZRFH

●支撑龙门式

●坦克链

●Z轴滑台固定：基座移动型(200W)+R轴

订购型号

MXy - C

组合
G1
G2
G3
G4

X轴
25~125cm

Y轴
15~85cm

ZRFH

Z轴
15~35cm

电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-4

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OPA)

选配件B (OPB)

选配件C (OPC)

选配件D (OPD)

选配件E (OPE)

绝对数据备份用电池

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H	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φ20	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	150~850 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(Y轴为超过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。

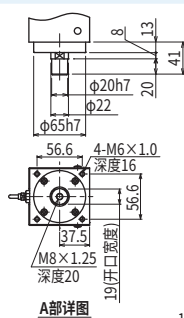
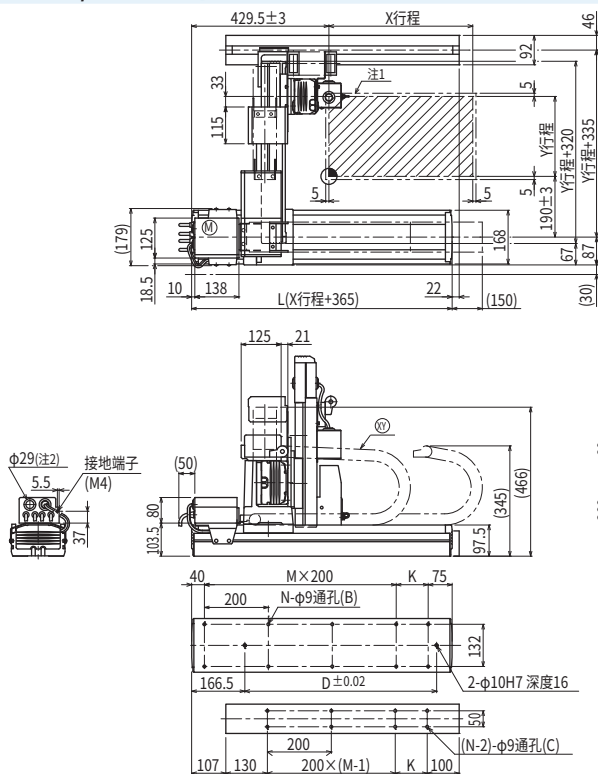
最大可搬运重量

	Z行程(mm)		
Y行程(mm)	150	250	350
150	10	9	8
250	10	9	8
350	10	9	8
450	10	9	8
550	10	9	8
650	10	9	8
750	10	9	8
850	8	7	6

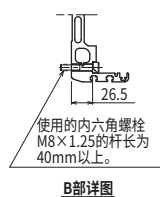
适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

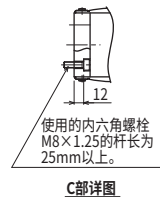
MXy 4轴/ZRFH G1



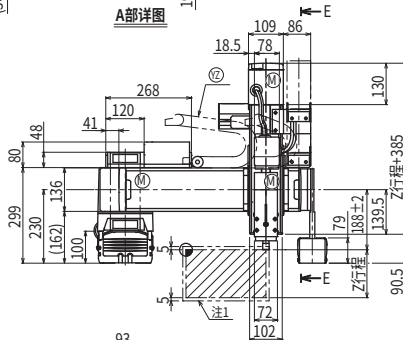
A部详图



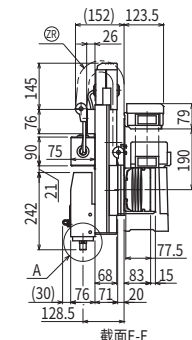
B部详图



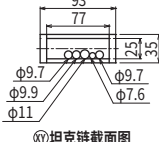
C部详图



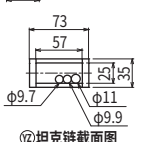
D部详图



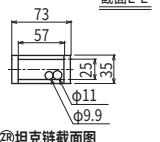
E部详图



F部详图



G部详图



H部详图

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
D	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	750	850			
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	速度设定	—					80%	70%	60%	50%	40%
	Y轴	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位的位置。

注2. 用户用的电缆出口口。

注3. X轴行程超过850mm(Y轴为超过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，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。