

订购型号

MXYx - C				ZFH		RXC340-3									
机器人主机	电缆	X轴 M1 M3	Y轴 25~125cm	Z轴 15~55cm	ZR轴	Z轴 15~35cm	电缆长度 BL : 3.5m SL : 5m DL : 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

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
轴组成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	150~550 mm	150~350 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5m 选配: 5m、10m		

※ 标准品由以往的ZF变更为刚性更高的 ZFH。需要ZF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。

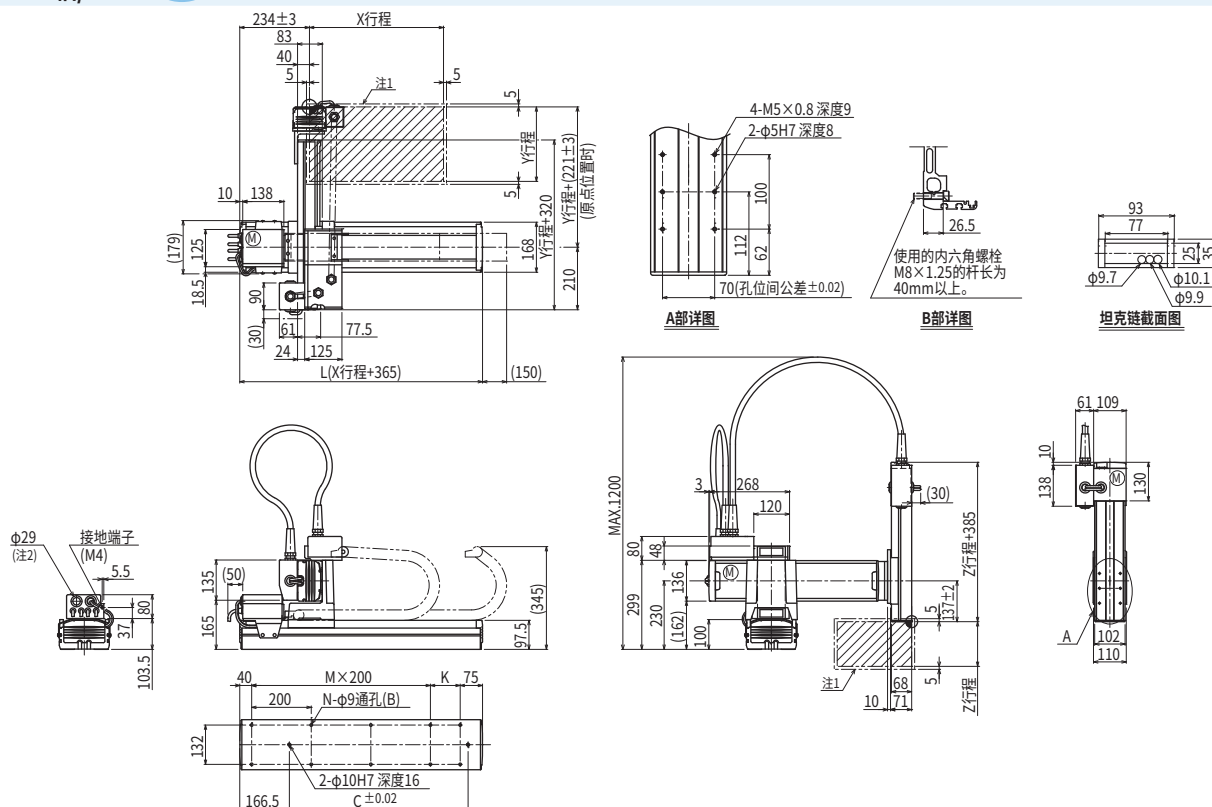
■ 最大可搬运重量

	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150~550	12	11	10

■ 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

MXYx 3轴/ZFH **M1**



X行程 ^{注3}	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 ^{注3}	150	250	350	450	550						
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	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停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. Y行程和Z行程合计不应超过800mm。

注4.X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。