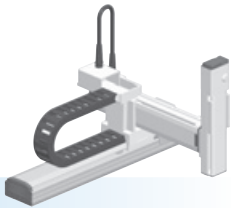
MXYx

3轴/ZFL20/10

●移动臂式 ●坦克链 ●Z轴基座固定：滑台移动型（200W）



订购型号

MXYx - C - □ - □ - □ - □ - □ - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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
		M1 M3	25～125cm	15～55cm	ZFL20 ZFL10	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：ZFL20	Z轴：ZFL10
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	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	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 ZFL。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。

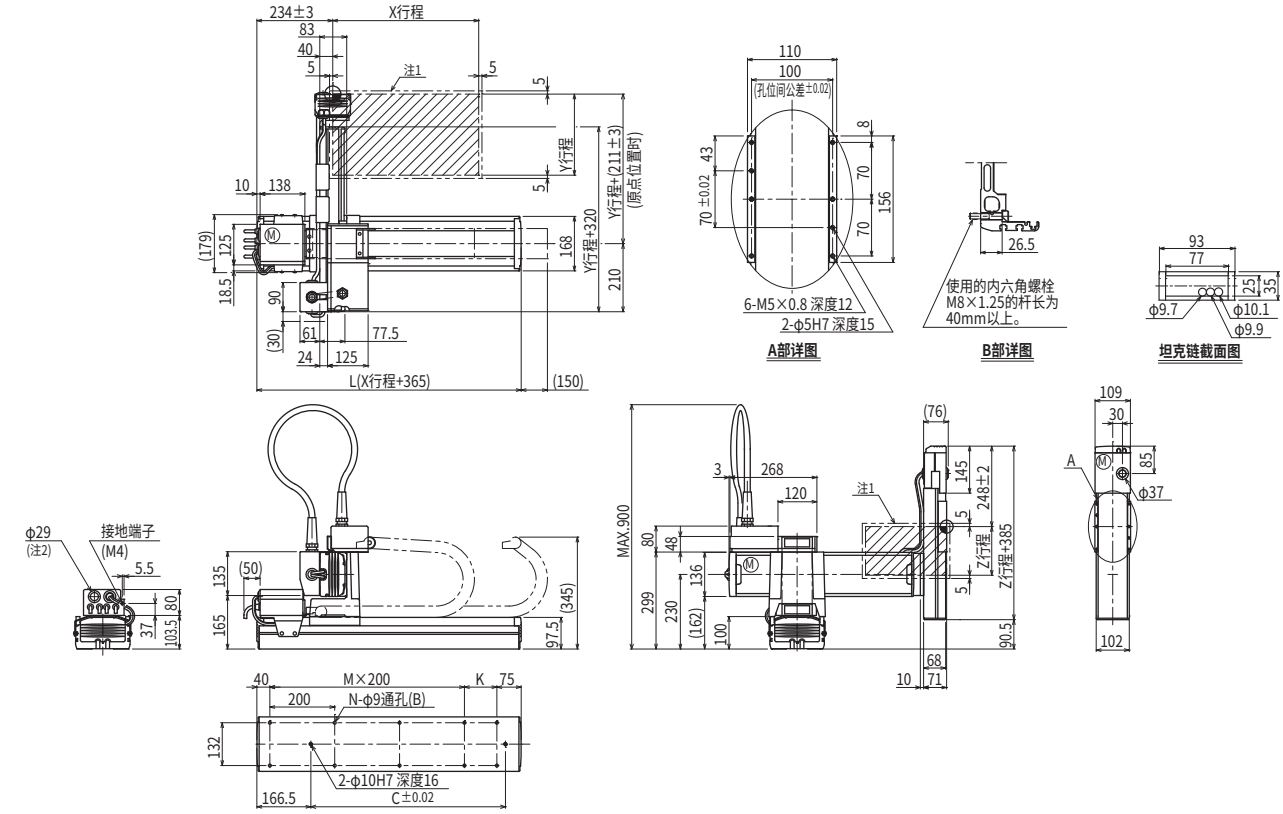
最大可搬运重量 (kg)

	Z行程(mm)					
	ZFL20			ZFL10		
Y行程(mm)	150	250	350	150	250	350
150～550	8	8	8	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/ZFL20/10 M1



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
C	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

Z行程	150	250	350

各行程最高速度注3 (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. 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。

适用控制器 RCX340 ▶ 638