

线性传送模块
CMR200
单轴机器人
GX
线性传送模块
LCM100
永平多关节机器人
YK-X
单轴机器人
Robonity
线性单轴机器人
PHASER
单轴机器人
FLIP-X
小型单轴机器人
TRANSRIO
直交机器人
XY-X
拾放型机器人
YP-X
洁净型机器人
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
臂式
臂式
支撑/龙门式
移动臂式
拾举式
XZ式

HXYx

3轴/ZPH

●拾举式

●坦克链

●Z轴拾举式用滑台固定、基座移动式(200W)

■订购型号

HXYx - C - P2 - - - - - - RCX340-3 - - - - - - -

机器人主机 - 电缆 - 组合 - X轴^{※1}
25~125cm - Y轴^{※1}
25~95cm - ZR轴
ZPHL
ZPHR - Z轴
25~65cm - 电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 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 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638



※1. Y行程和Z行程合计不应超过1200mm。

■基本规格

	X轴	Y轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F20	F20-BK	F14H
马达输出 AC	600 W	600 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φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	250~1250 mm	250~950 mm	250~650 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. 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。

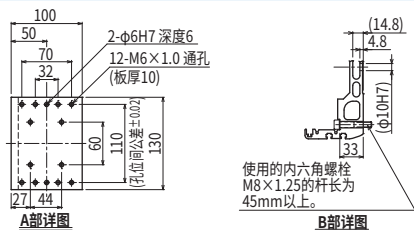
■最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)
250~950	15

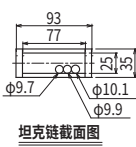
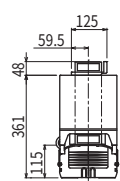
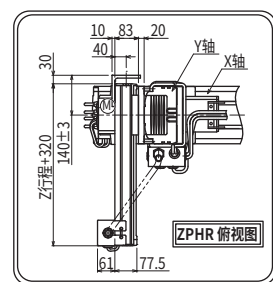
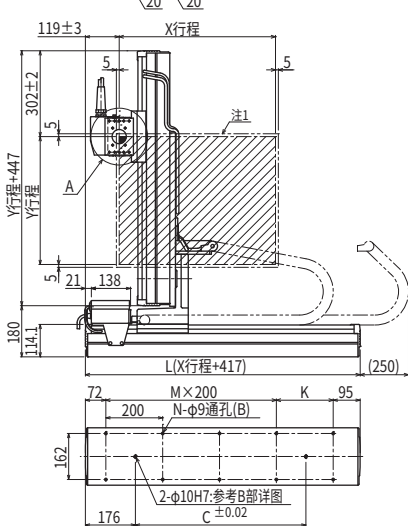
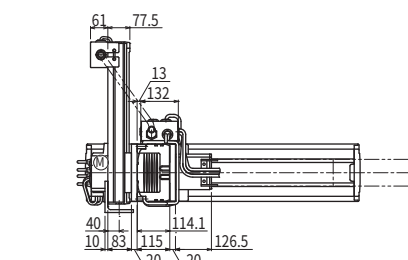
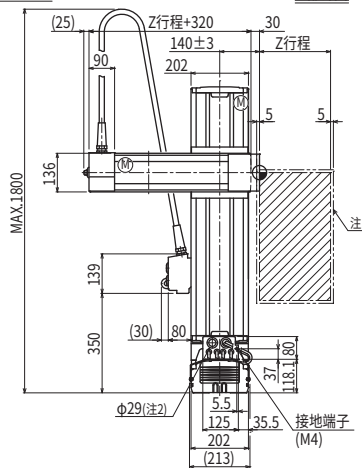
■适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 3轴/ZPHL P2



B部详图



X行程 ^{※4}	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
C	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 ^{※4}	250	350	450	550	650	750	850	950			
Z行程	250	350	450	550	650						
各行程最高速度 ^{※5} (mm/sec)	X轴	1200					960	840	720	600	480
	Y轴	600					480	420			
	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. 用户用的电缆出入口。

注3. 本图是ZPHL组合的视图。ZPHR时, 请参照右上的俯视图。

注4. Y行程和Z行程合计不应超过1200mm。

注5. 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, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。