HXYx 3轴/ZPH

●抬举式 ●自立电缆 ●Z轴抬举式用滑台固定、基座移动型(200W)

■订购型号

HXYx	- S	- P1	- □	- □	- □	- □	- □	- RCX340-3	- □	- □	- □	- □	- □	- □	- □
机器人主机	电缆	组合	X轴※1 25~85cm	Y轴※1 25~85cm	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. X行程和Y行程合计不应超过1100mm，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	250~850 mm	250~850 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。

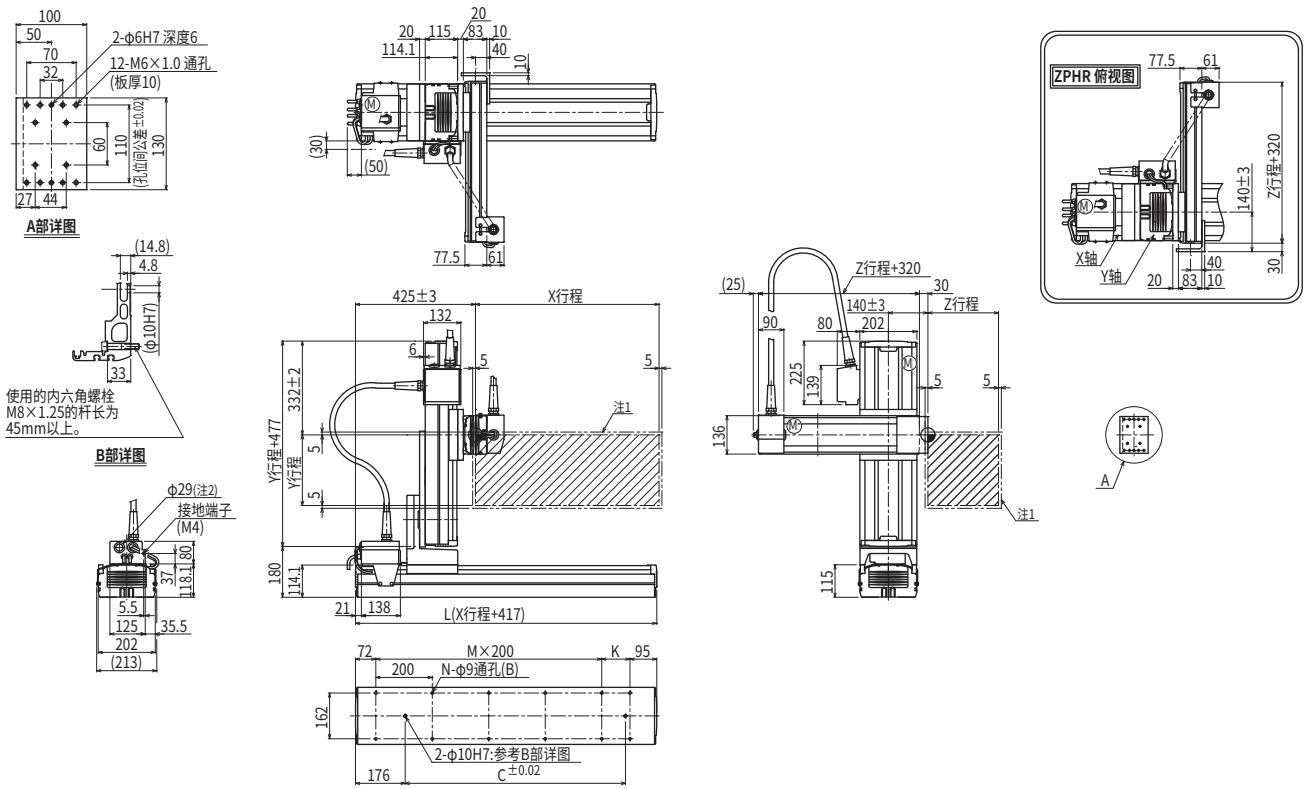
■最大可搬运重量 (kg)

	Z行程(mm)
Y行程(mm)	250~650
250~850	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 P1



X行程注4	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
D	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Y行程注4	250	350	450	550	650	750	850
Z行程	250	350	450	550	650		

各行程最高速度注5 (mm/sec)			
	X轴	1200	960
	Y轴	600	480
	速度设定	—	80%

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. 本图是ZPHL组合的视图。
ZPHR时,请参照右上的俯视图。

注4. X行程和Y行程合计不应超过1100mm，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。

适用控制器 RCX340 ▶ 638