



订购型号

The diagram illustrates the components of the RCX340-3 robot system. It is divided into two main sections: the robot arm and the control system.

Robot Arm Components:

- MXy_x - C - P2:** The main robot arm assembly.
- 组合 (Combination):** A box indicating the combination of components.
- X轴 (X-axis):** ZPMHL, ZPMHR, with a range of 25~125cm.
- Y轴 (Y-axis):** ZPMHL, ZPMHR, with a range of 15~65cm.
- ZR轴 (ZR-axis):** ZPMHL, ZPMHR, with a range of 15~35cm.
- Z轴 (Z-axis):** ZPMHL, ZPMHR, with a range of 15~35cm.
- 电缆长度 (Cable length):** 3L: 3.5m, 5L: 5m, 6L: 10m.

Control System Components:

- RCX340-3:** The main control unit.
- 适用控制器 / 控制轴数 (Applicable controller / Number of control axes):** A box indicating the controller and the number of control axes.
- 安全标准 (Safety standard):** A box indicating the safety standard.
- 选配件A (OP.A) (Optional part A):** A box indicating optional part A.
- 选配件B (OP.B) (Optional part B):** A box indicating optional part B.
- 选配件C (OP.C) (Optional part C):** A box indicating optional part C.
- 选配件D (OP.D) (Optional part D):** A box indicating optional part D.
- 选配件E (OP.E) (Optional part E):** A box indicating optional part E.
- 绝对数据备用电源 (Absolute data backup power supply):** A box indicating the absolute data backup power supply.

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-BK	F10H
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	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	150~650 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ZPM变更为刚性更高的 ZPMH。需要ZPM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。

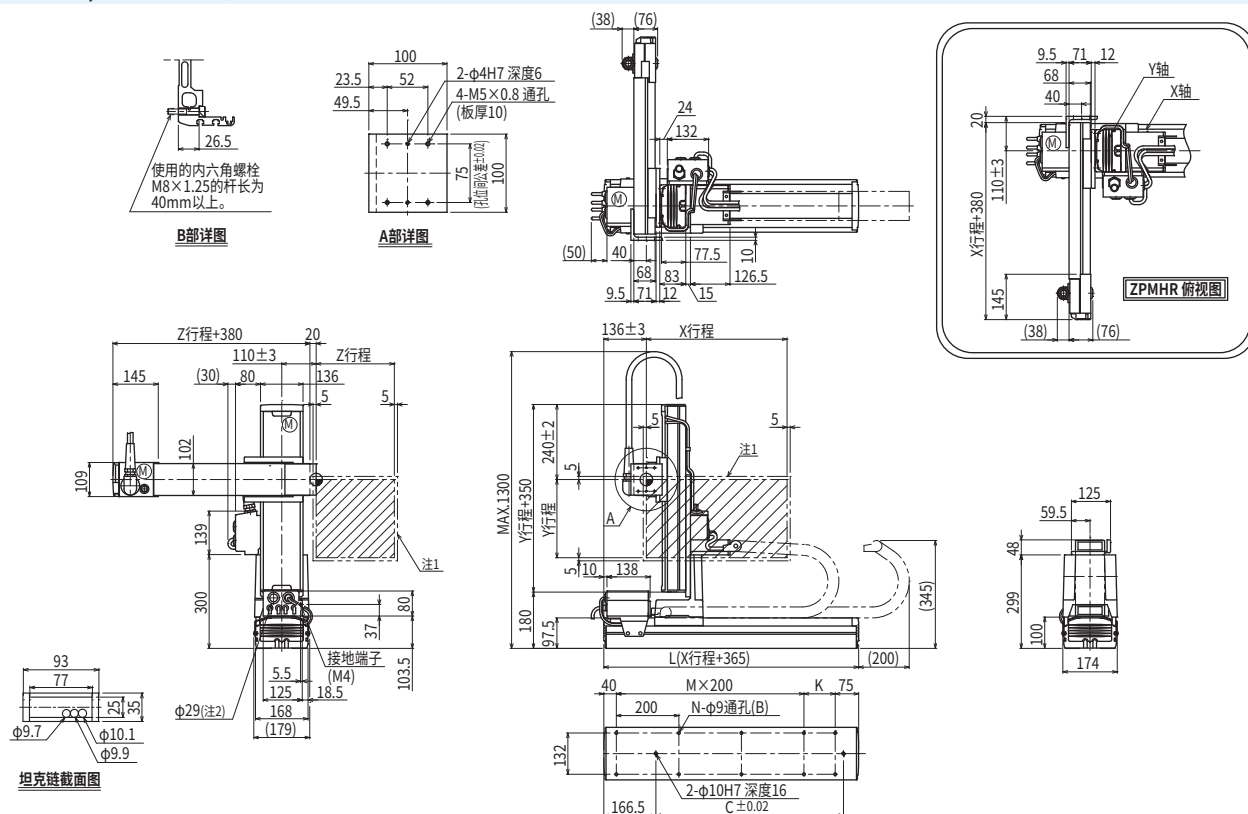
■ 最大可搬运重量

	Z行程 (mm)		
Y行程 (mm)	150	250	350
150~650	10	9	8

■ 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/ZPMHL P2



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	650					
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度^{※3} (mm/sec)	X轴 速度设定	1200 —					960	840	720	600	480
							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. 本图是ZPMHL组合的视图。

ZPMHR时, 请参照右上的俯视图。

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。