



订购型号

SXYx - S			ZF			RCX320-2					
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	ZR轴	Z轴行程	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A(OPA)	选配件B(OP.B)	视觉系统
	F1 F3		15~85cm		15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m					

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

基本规格

	X轴	Z轴
轴组成 ^{※1}	F14	F10-BK
马达输出 AC	100 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	150~850 mm	150~350 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轴行程超过750mm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。

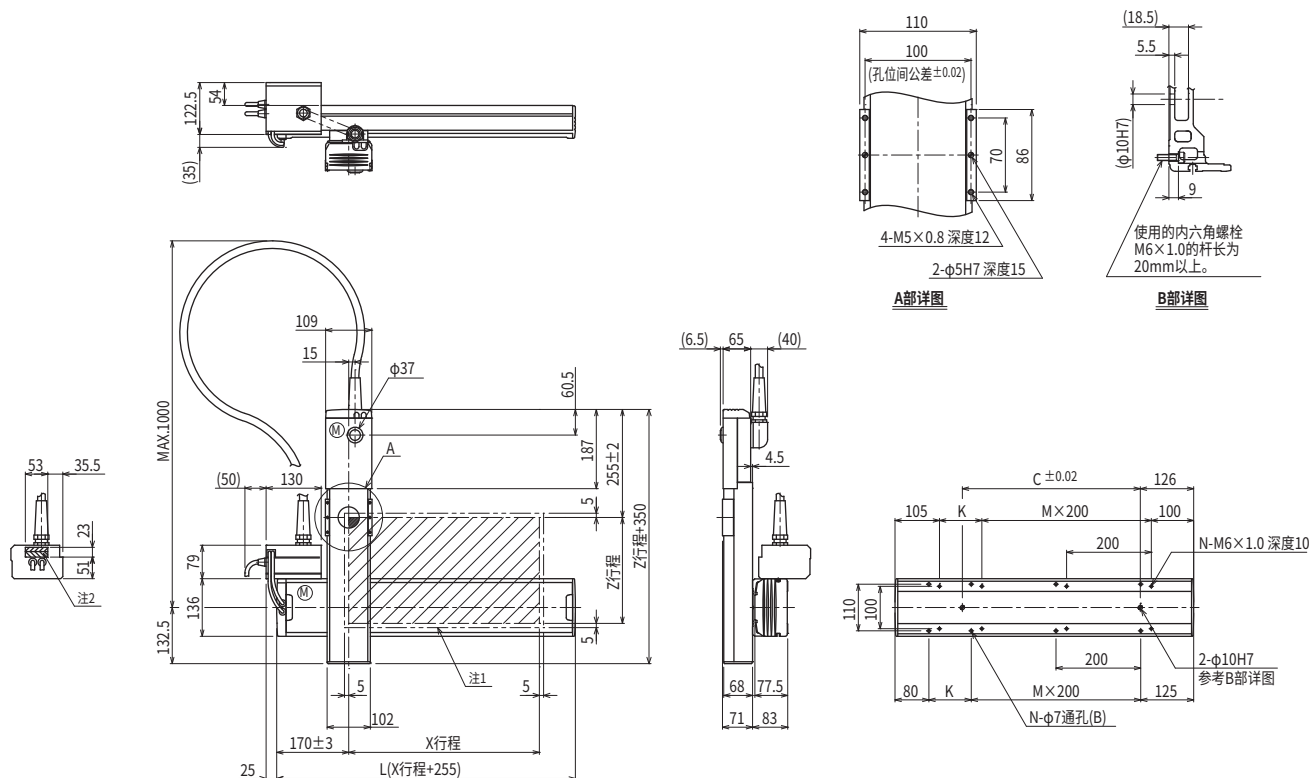
最大可搬运重量

	(kg)
X行程(mm)	Z行程(mm)
150~850	10

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYx 2轴/ZF F1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105
K	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Z行程	150	250	350					
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴		1200		960		780	
	速度设定		—		80%		65%	

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. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过750mm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。