

订购型号

HXYx - C **ZH** **RCX240** **R** **BB**

机器人主机 电缆 组合 X 轴行程 Y 轴行程 ZR 轴 Z 轴行程 电缆长度 通用控制器 支持 CE 标准 再生装置 扩展 I/O^{※1} 网络选项 电池

G1 G2 G3 G4 25~125cm 25~105cm 25~55cm 3L: 35m(标准)
5L: 5m
10L: 10m 未填写: 标准
E: CE 规格 R: RGU-2 N, P: 标准 I/O 16 点
N1, P1: 40/24 点
N2, P2: 64/40 点
N3, P3: 88/56 点
N4, P4: 112/72 点 未填写: 无
CC: CC-Link
DN: DeviceNet
PB: Profibus
EN: Ethernet
YC: YC-Link^{※2} BB: 4 个

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4。
※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

基本规格

	X 轴	Y 轴	Z 轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
马达输出 AC (W)	600	400	200
反复定位精度 ^{※2} (mm)	±0.01	±0.01	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	5
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	300
动作范围 (mm)	250~1250	250~1050	250~550
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10		

※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. 单方向的反复定位精度。
※3. X 轴、Y 轴行程超过 850mm 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时, 应参考图下侧表格所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

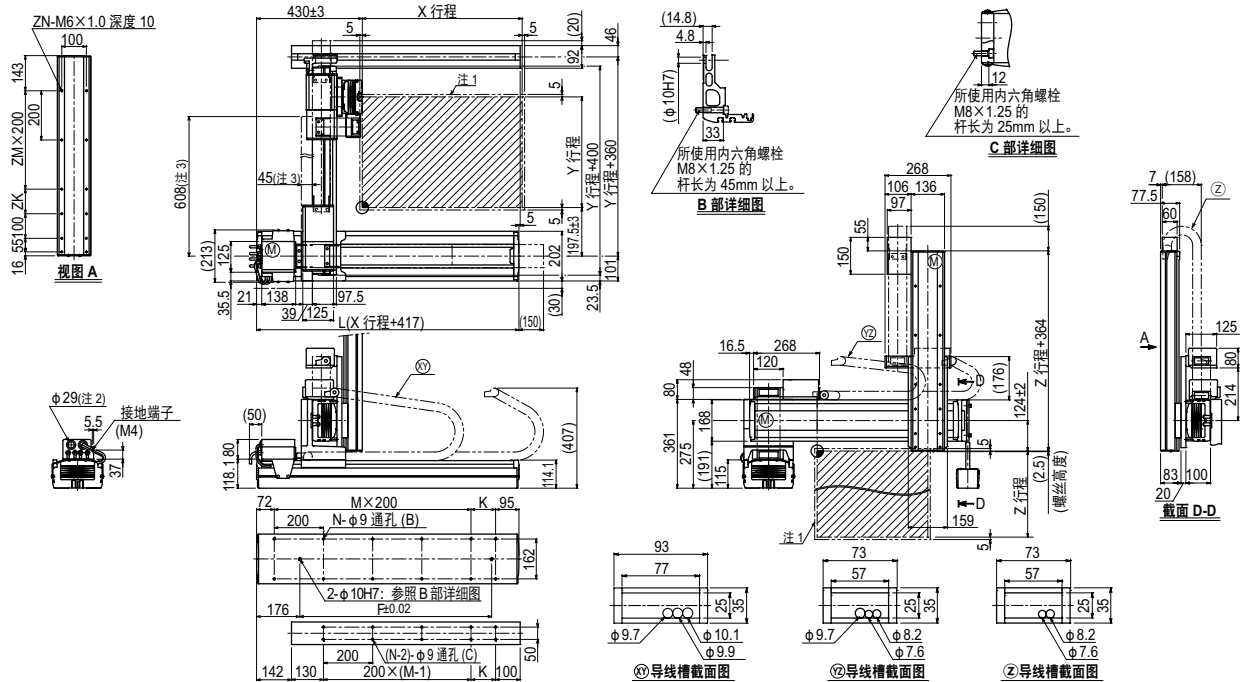
最大搬运重量

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)
250~1050	30

适用控制器

控制器	运行方法
RCX240-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

HXYx 3 轴/ZH (G1)



X 行程	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
F	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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Z 行程	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							

各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X 轴	1200	960	840	720	600	480
	Y 轴	1200	960	840	720		
	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停止的位置。
注2. 用户用的电缆出入口。
注3. 加强框架的尺寸。(Y 行程超过 750 时安装。)
注4. X 轴、Y 轴行程超过 850mm 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时, 应参考左侧表格所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。