

HXYx 4轴/ZRL

● 支撑龙门式 ● 导线槽 ● Z轴基座固定：滑台移动式(200W)+R轴

订购型号

HXYx-C **ZRL** **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 适用控制器 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: 3.5m (标准) 5L: 5m 10L: 10m R: RGU-2 N.P: 标准 I/O 16/8 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	R 轴
轴组成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK	R20
马达输出 AC (W)	600	400	200	200
反复定位精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	谐波齿轮
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	10	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	600	360
动作范围 (XYZ: mm) (R: °)	250~1250	250~1050	250~550	360
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, 应参考图纸下侧表格所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

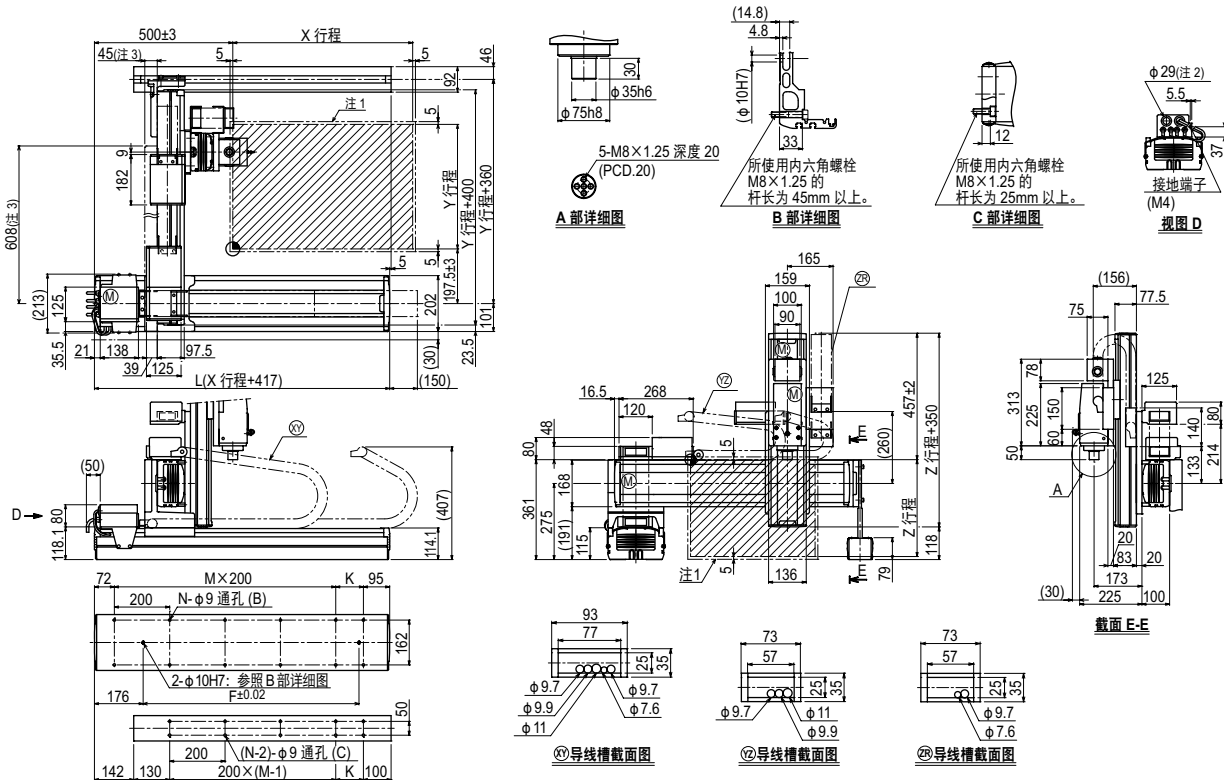
最大搬运重量

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm)
250~1050	12

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 4轴/ZRL (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							
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。