

MXy_x 3轴/ZFH

● 手臂式 ● 导线槽 ● Z轴滑台固定：基座移动式(200W)

订购型号

MXy_x-C [] [] [] **ZFH** [] [] **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IO^{※1} 网络选项 电池

A1
A2
A3
A4

25~125cm 15~65cm 15~35cm

3L: 3.5m (标准)
5L: 5m
10L: 10m

支持CE标准
未填写: 标准
E: CE规格

R: RGU-2

N.P: 标准IO 16/8
N1, P1: 40/24点
N2, P2: 64/40点
N3, P3: 88/56点
N4, P4: 112/72点

网络选项
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}	F17	F14H	相当于 F10-BK 导轨加强型
马达输出 AC (W)	400	200	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	10
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	600
动作范围 (mm)	250~1250	150~650	150~350
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10		

※标准品已从ZF型变更为更高刚度的ZFH型。需要ZF型时, 敬请咨询。
※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。

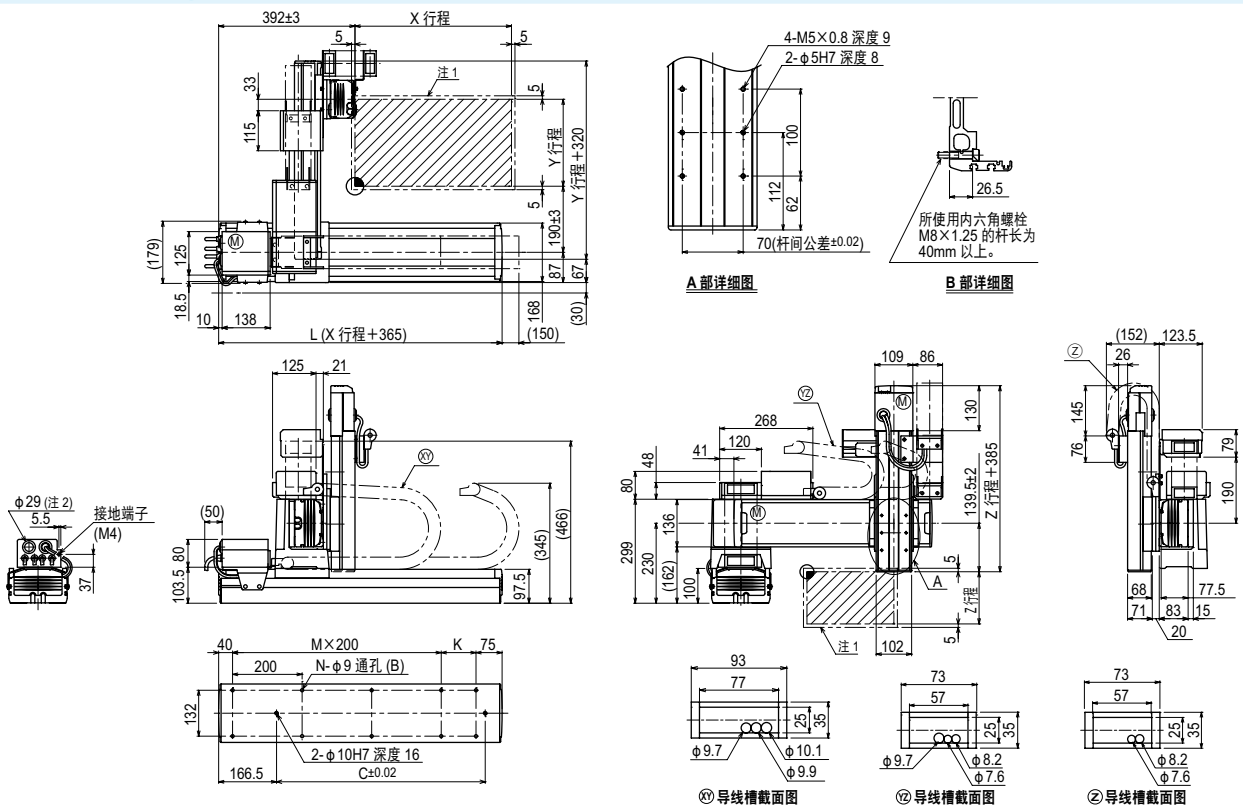
最大搬运重量 (kg)

Y轴行程 (mm)	Z轴行程 (mm)		
	150	250	350
150	14	13	12
250	14	13	12
350	14	13	12
450	12	11	10
550	12	11	10
650	8	7	6

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

MXy_x 3轴/ZFH (A1)



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	1200					960	840	720	600	480	
	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. 用户用的电缆取出口。

注3. X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。