HXYx 3 轴/ZPH

● 抬举式 ● 导线槽 ● Z 轴抬举式用滑台固定、基座移动式 (200W)

订购型号

HXYx-	C-	P2-	□	□	□	□	□	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
			25～125cm	25～95cm	ZPHL ZPHR	25～65cm	3L：3.5m (标准) 5L：5m 10L：10m		未填写：标准 E：CE 规格	R：RGU-2	N、P：标准 I/O 16/8 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
轴组成※1	F20	F20-BK	F14H
马达输出 AC (W)	600	600	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	10	20
最高速度※3 (mm/sec)	1200	600	1200
动作范围(mm)	250～1250	250～950	250～650
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. Y 行程与 Z 行程合计不超过 1200mm。
※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。

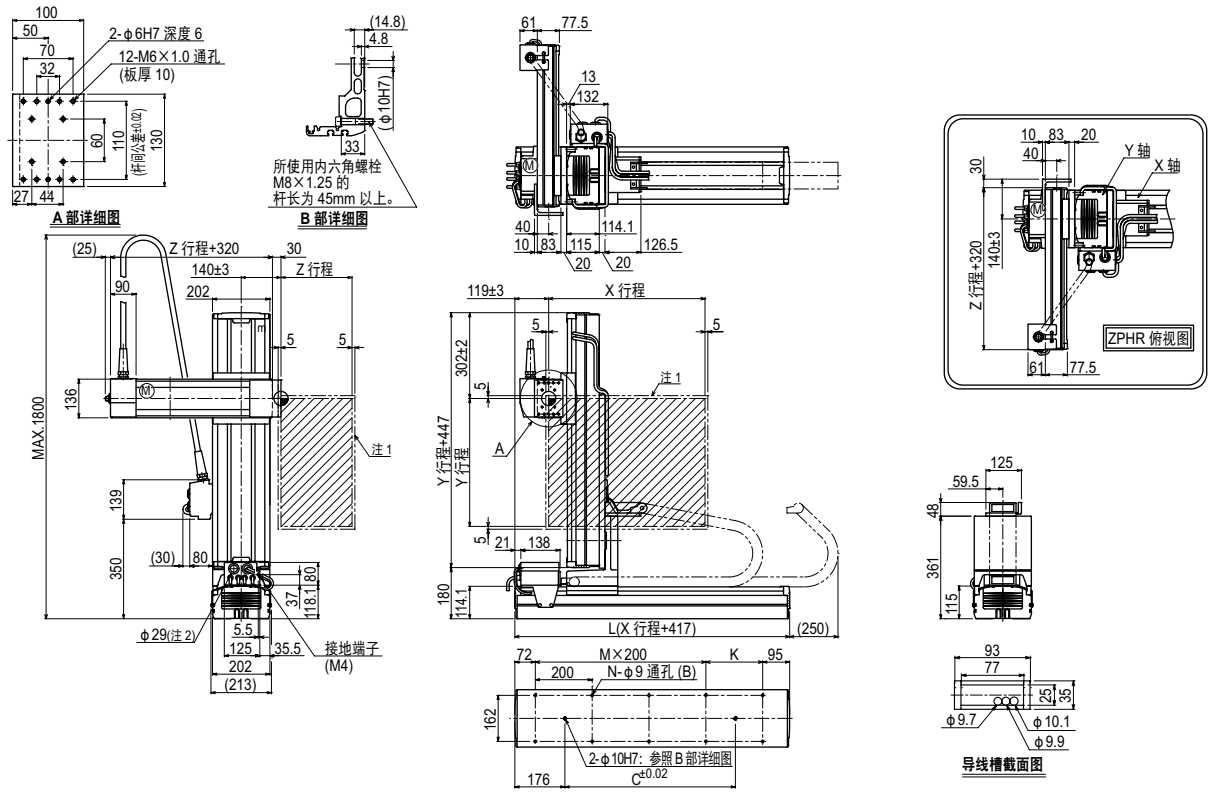
最大搬运重量 (kg)

	Z 行程(mm)
Y 行程(mm)	250～650
250～950	15

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/ZPHL P2



X 行程注4	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
C	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 行程注4	250	350	450	550	650	750	850	950
Z 行程	250	350	450	550	650			

各行程最高速度注5 (mm/sec)								
X 轴	1200				960	840	720	600	480
Y 轴	600				480	420			
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. 本图为 ZPHL 的组合图。
ZPHR 时，请参照右上的俯视图。
注4. Y 行程与 Z 行程合计不超过 1200mm。
注5. 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。