

MXYx 2轴/ZFH

● XZ式 ● 导线槽

订购型号

MXYx - C - [] - [] - **ZFH** - [] - [] - **RCX222** - [] - **R** - [] - []

| | | | | | | | | | | | |
|----------|----|----|----------|-----|---------|-------------------------------------|--------|--------------------|----------------------------------|---|---|
| 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 | 支持CE标准 | 再生装置 | 输入输出选择1 | 输入输出选择2 |
| F1 F3 | | | 15~105cm | | 15~35cm | 3L: 3.5m (标准) 5L: 5m 10L: 10m | RCX222 | 未填写: 标准 E: CE规格 | R: RG2(RCX222) R: RGU-2(DRCX) | N: NPN ^{※1} P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet ^{※1} YC: YC-Link ^{※2} | 未填写: 无 N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet ^{※1,※3} |

※1. CE规格时,不能选择NPN和Ethernet。
 ※2. 只适用YC-Link的主轴(Master)设定。
 ※3. 输入输出选择1的情况下,只有选择CC或DN或PB时,输入输出选择2可选择EN。

基本规格

| | X轴 | Z轴 |
|-----------------------------|-------------------|--------------------|
| 轴组成 ^{※1} | F14H | 相当于F10-BK 导轨加强型 |
| 马达输出 AC (W) | 200 | 200 |
| 反复定位精度 ^{※2} (mm) | ±0.01 | ±0.01 |
| 驱动方式 | 滚珠螺杆 (C7级) | 滚珠螺杆 (C7级) |
| 滚珠螺杆导距 (减速比) (mm) | 20 | 10 |
| 最高速度 ^{※3} (mm/sec) | 1200 | 600 |
| 动作范围 (mm) | 150~1050 | 150~350 |
| 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轴行程超过750mm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。

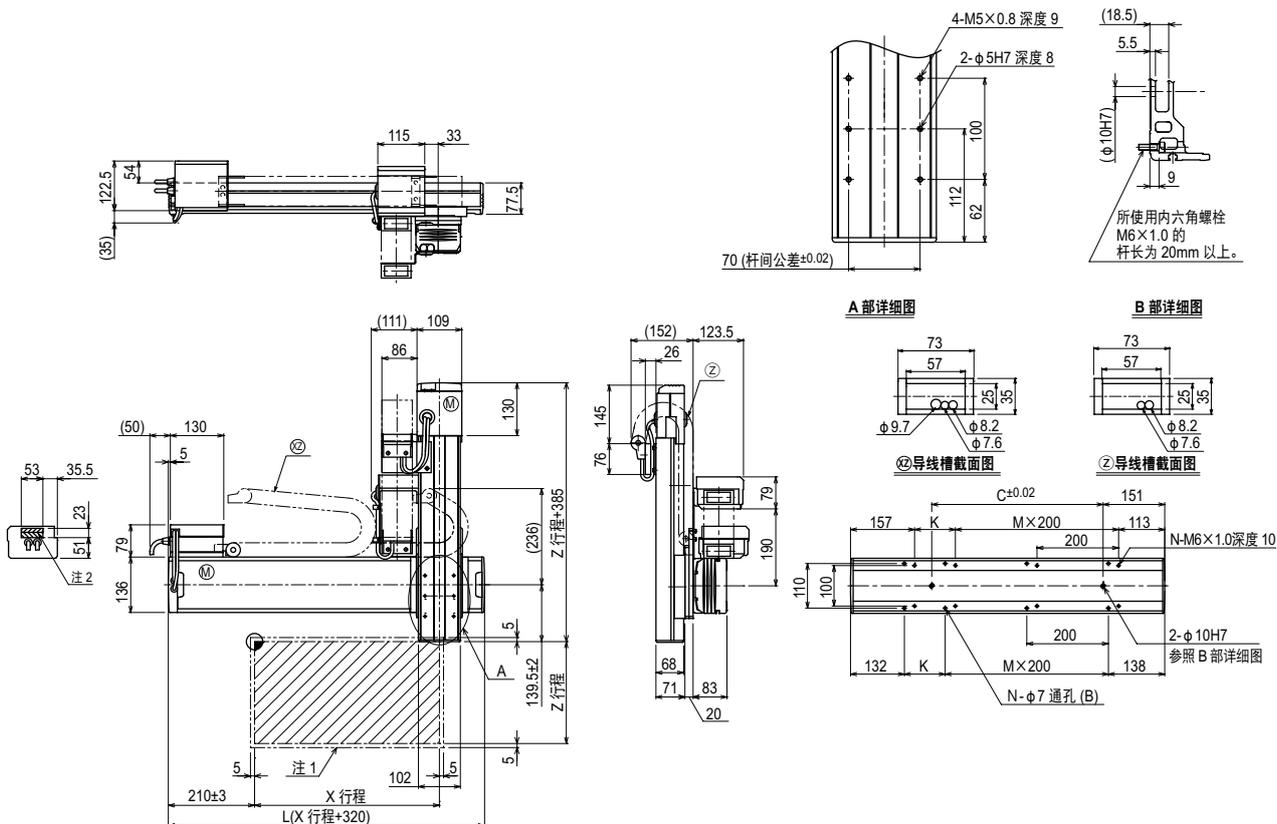
最大搬运重量 (kg)

| X行程 (mm) | Z行程 (mm) | | |
|----------|----------|-----|-----|
| | 150 | 250 | 350 |
| 150~1050 | 14 | 13 | 12 |

适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|----------|-------------------|
| RCX222-R | 程序/迹点定位/遥控命令/在线命令 |

MXYx 2轴/ZFH (F1)



| X行程 | 150 | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | 750 | 850 | 950 | 1050 | |
|--------------------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|
| | L | 470 | 570 | 670 | 770 | 870 | 970 | 1070 | 1170 | 1270 | 1370 |
| K | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | |
| C | 240 | 240 | 420 | 420 | 600 | 600 | 780 | 960 | 960 | 1140 | |
| M | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | |
| N | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | |
| Z行程 | 150 | 250 | 350 | | | | | | | | |
| 各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec) | X轴 | 1200 | | | | | 960 | 780 | 600 | 540 | |
| | 速度设定 | — | | | | | 80% | 65% | 50% | 45% | |

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. 斜线部分为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。

APPLICATION 应用机型
 TRANSERO 小型单轴机器人
 FLIP-X 单轴机器人
 PHASER 线性单轴机器人
 XY-X 垂直机器人
 YK-XG 水平多关节机器人
 YP-X 拾取型机器人
 CLEAN 洁净型机器人
 CONTROLLER 控制器
 INFORMATION 各种信息
 手臂式
 支撑龙门式
 移动式手臂式
 拍架式
 XZ式