

# MXYx 3轴/ZFL20/10

- 移动手臂式
- 导线槽
- Z轴基座固定:滑台移动式(200W)

## 订购型号

**MXYx-C** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX240** [ ] [ ] **R** [ ] [ ] **BB**

机器人主机 | 电缆 | 组合 (M1, M3) | X轴行程 (25~125cm) | Y轴行程 (15~55cm) | ZR轴 (ZFL20, ZFL10) | Z轴行程 (15~35cm) | 电缆长度 (3L: 3.5m(标准), 5L: 5m, 10L: 10m) | 通用控制器 | 支持CE标准 (未填写:标准, E: CE规格) | 再生装置 (R: RGU-2) | 扩展I/O<sup>※1</sup> (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) | 网络选项 (未填写:无, CC: CC-Link, DN: DeviceNet, PB: Profibus, EN: Ethernet, YC: YC-Link<sup>※2</sup>) | 电池 (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: ZFL20	Z轴: ZFL10
轴组成 <sup>※1</sup>	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 <sup>※2</sup> (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	20	10
最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	1200	1200	1200	600
动作范围 (mm)	250~1250	150~550	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ZFL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。

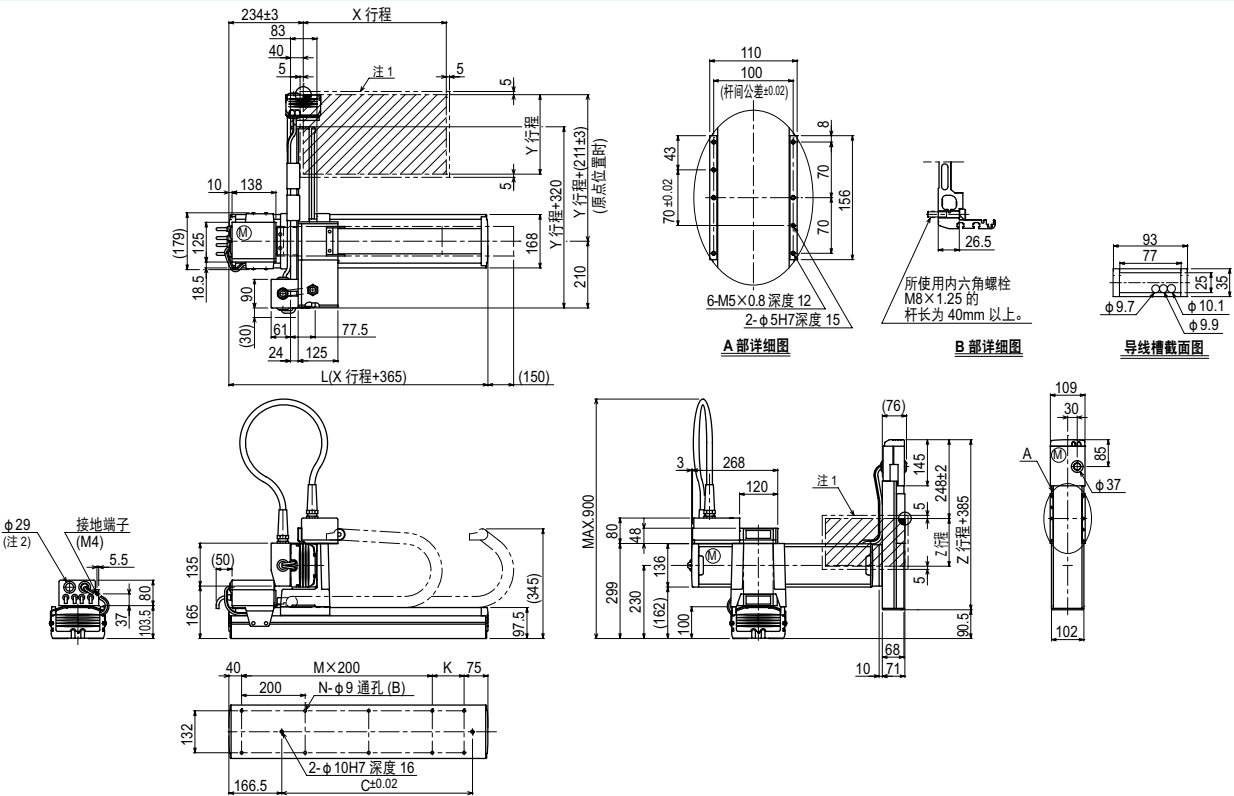
## 最大搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	Z行程 (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
150~550	8	8	8	12	11	10

## 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

## MXYx 3轴/ZFL20/10 (M1)



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						
Z行程	150	250	350								
各行程最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X轴		1200								
	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。