MXYx 2 轴/ZFL10

XZ 式　导线槽

订购型号

MXYx - C	-		-		- ZFL10	-		- 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：OP.DIO24/16 (NPN) ※1 P1：OP.DIO24/17 (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。

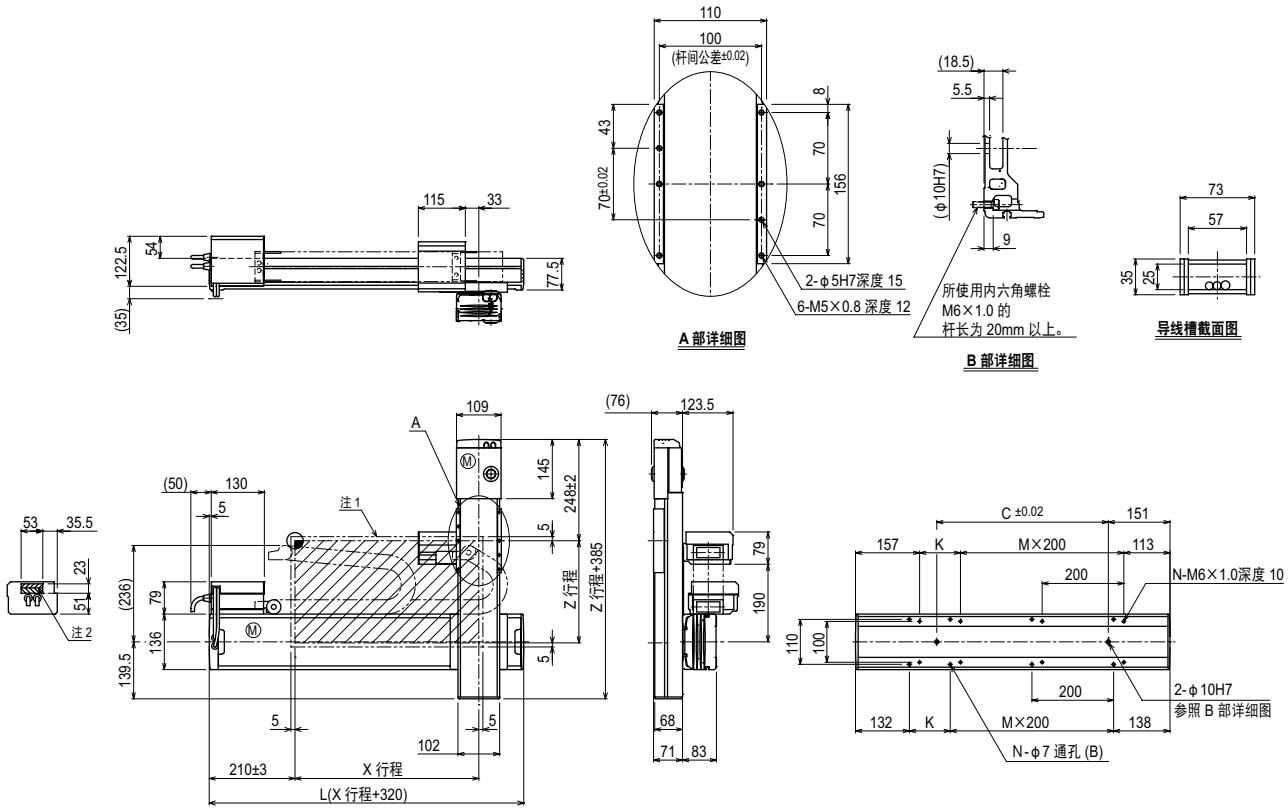
最大搬运重量 (kg)

	Z 行程(mm)
X 行程(mm)	150～350
150～1050	15

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/ZFL10 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				
各行程最高速度注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。