

FXYBx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

注文型式

FXYBx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	A1	A1	15~245cm	15~55cm	3L:3.5m
A2	A2	A2			5L:5m
A3	A3	A3			10L:10m
A4	A4	A4			

RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	入出力選択1	入出力選択2
----------	------	--------	--------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222 ▶ P.670

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~2450 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

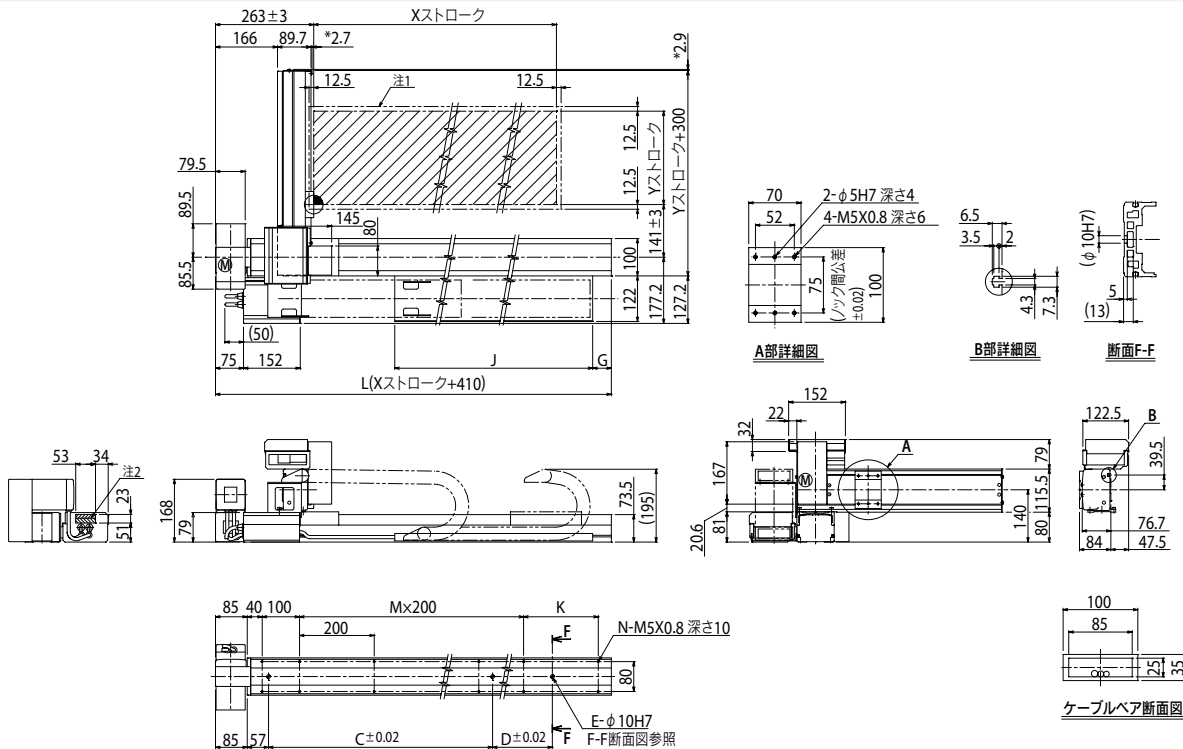
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY軸 (kg)
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令
RCX222	

FXYBx 2軸 A1



注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。 注3. 図中の寸法はネジ高さです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Yストローク	150	250	350	450	550																			

