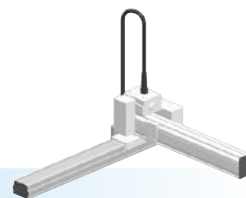


FXyBx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル



注文型式

FXyBx - S

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	A2	A3	15~95cm	15~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX320-2

適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	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	150~950 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。

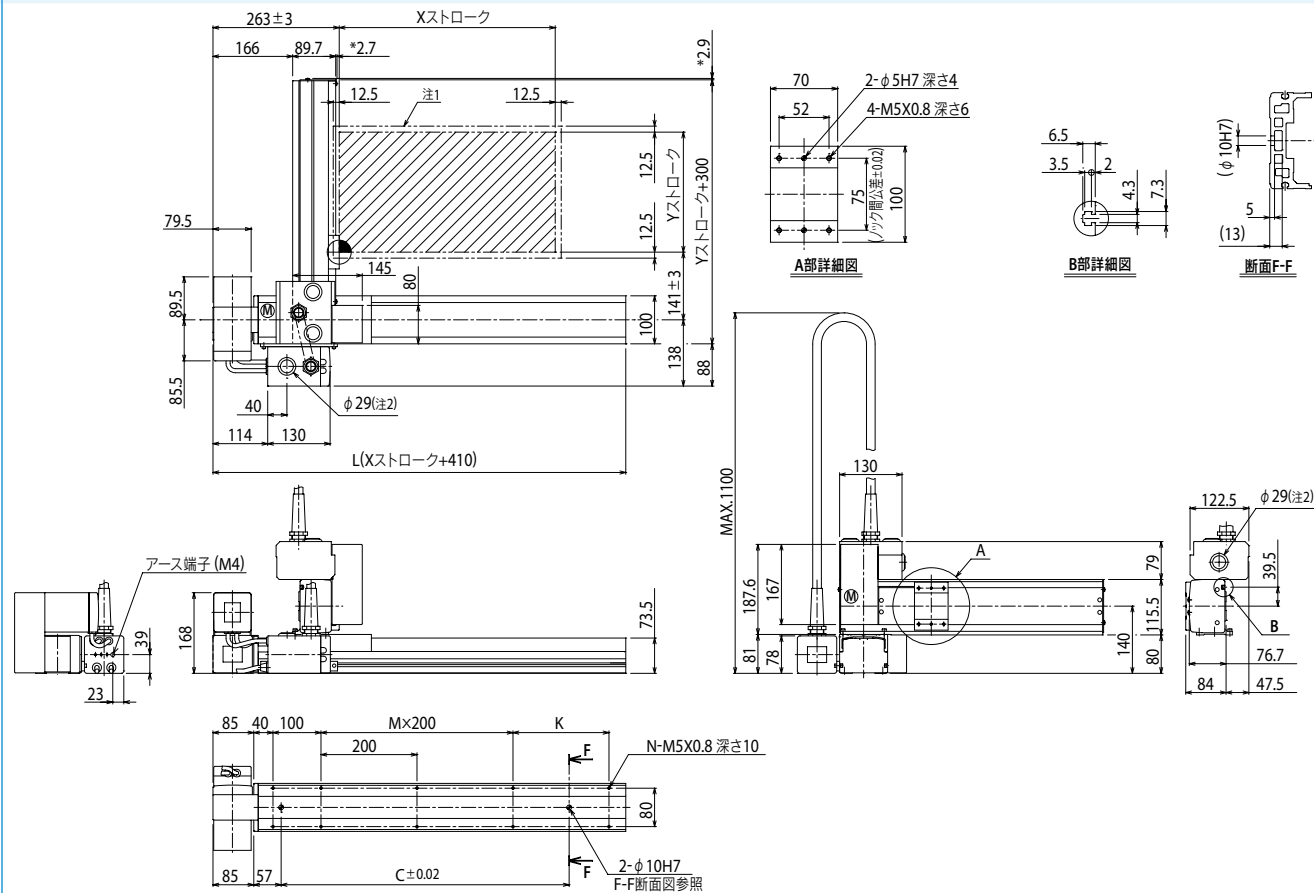
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2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/
RCX222	リモートコマンド/オンライン命令

FXyBx 2軸 A1

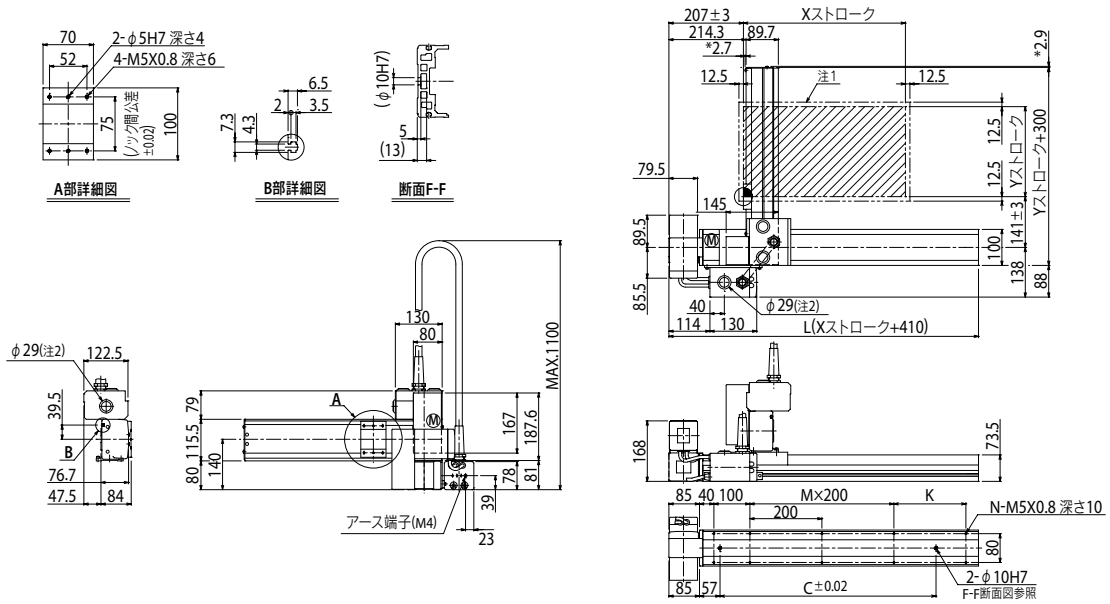


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550				

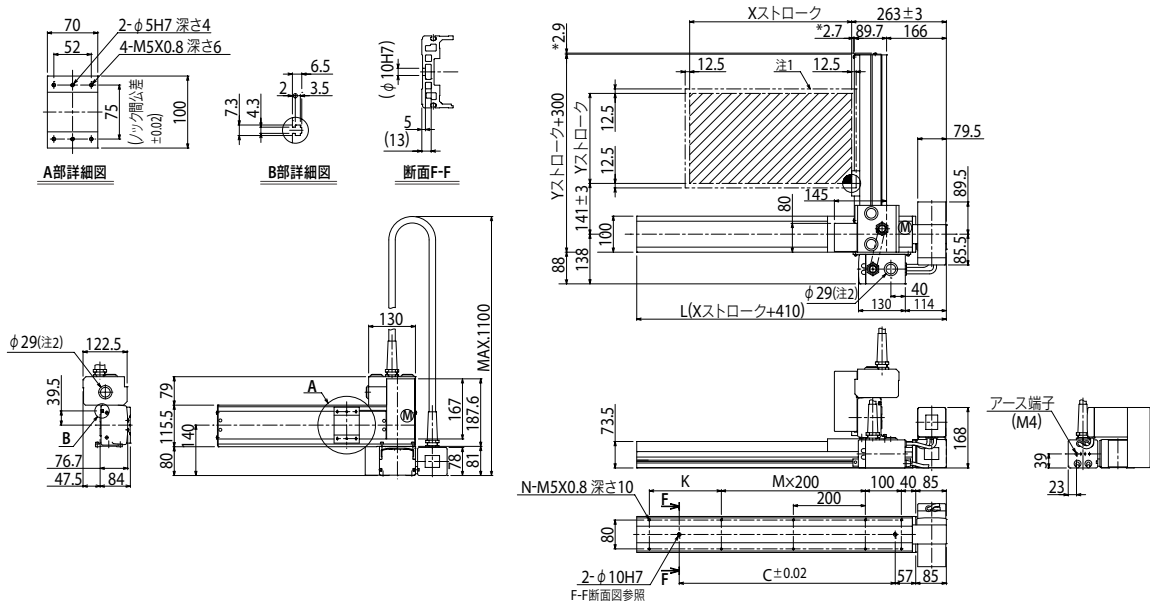
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. 図中の寸法はネジ高さを示すものです。

面交型ロボットの
XY-X
LCM
ユニコンベヤモーター
CX
車載ロボットの
Robonity
ユニコンベヤモーター
TRANSERO
車載ロボットの
FLIP-X
ユニコンベヤモーター
PHASER
面交ロボットの
XY-X
スカーロボットの
YK-X
ヒック&スプレース
YP-X
CLEAN
コンローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
マニュアル
ガイド
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター
ユニコンベヤモーター

FXYBx 2軸 A2



FXYBx 2軸 A3



FXYBx 2軸 A4

