

# HXYLx 2軸



●アームタイプ ●ケーブルベア

## 注文型式

### HXYLx - 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			115~205cm	25~65cm	3L:3.5m
A2					5L:5m
A3					10L:10m
A4					

### RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョンシステム	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

### RCX222HP

適用コントローラ	CE対応	回生装置	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 <sup>※1</sup>	F20N	F17
モータ出力 AC	400 W	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	1150~2050 mm	250~650 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。

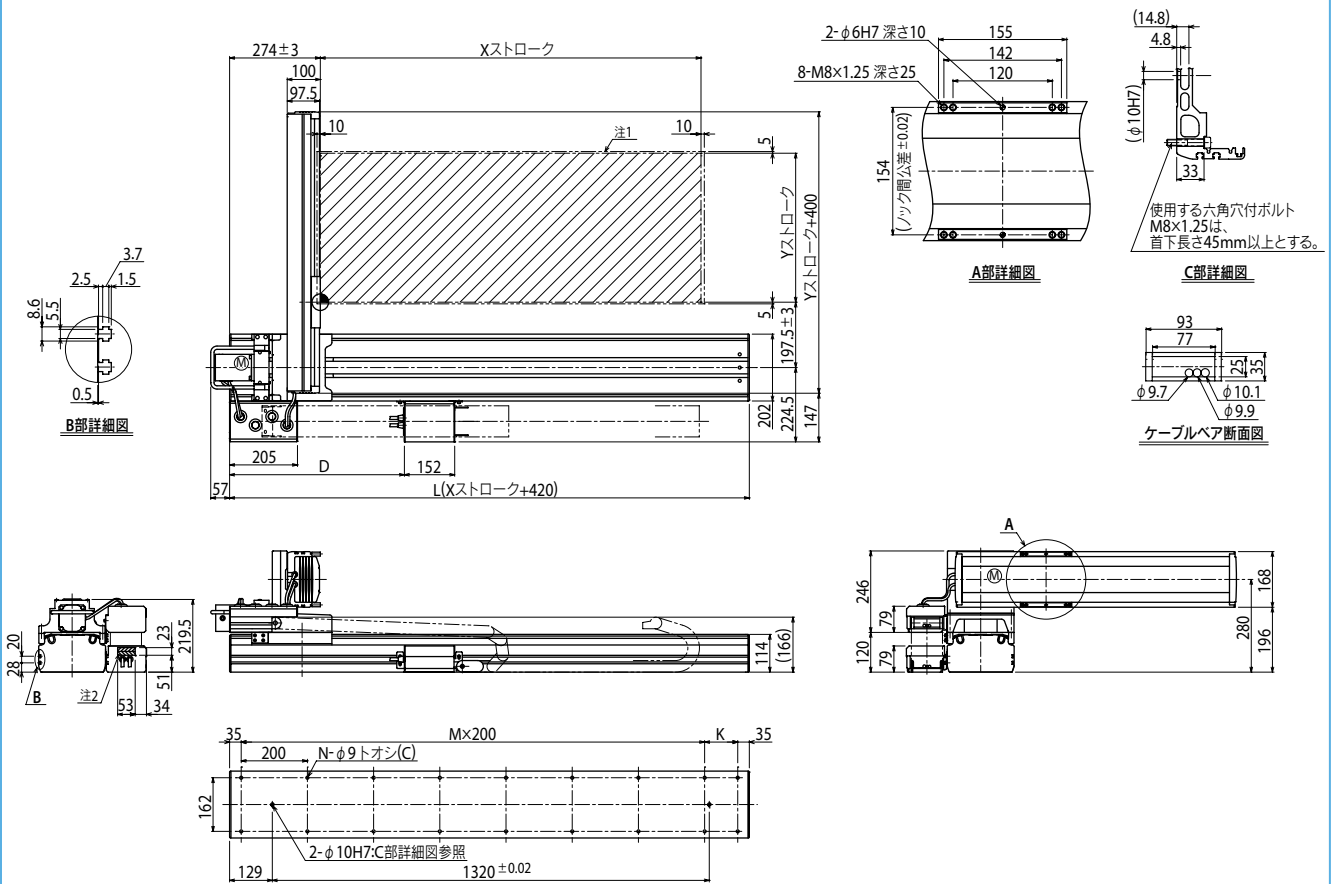
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/
RCX222HP-R	リモートコマンド/オンライン命令

## HXYLx 2軸 A1



Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

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. 斜線部及び未使用のグロメットはユーザー用のケーブル取り出し口として御使用頂けます。

