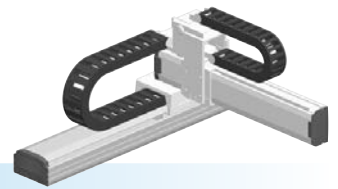


MXYx 2軸/IO

●アームタイプ ●ケーブルベア ●Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ



注文型式

MXYx - C - [] - [] - **IO** - []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (A1, A2, A3, A4) - X軸ストローク (25~125cm) - Y軸ストローク (15~65cm) - ZR軸 - ケーブル長 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m)

RCX320-2 - [] - **R** - [] - [] - [] - []

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 (OP.A) - オプションB (OP.B) - ビジョンシステム - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

RCX222 - [] - **R** - [] - [] - []

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 ^{※1}	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 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。
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

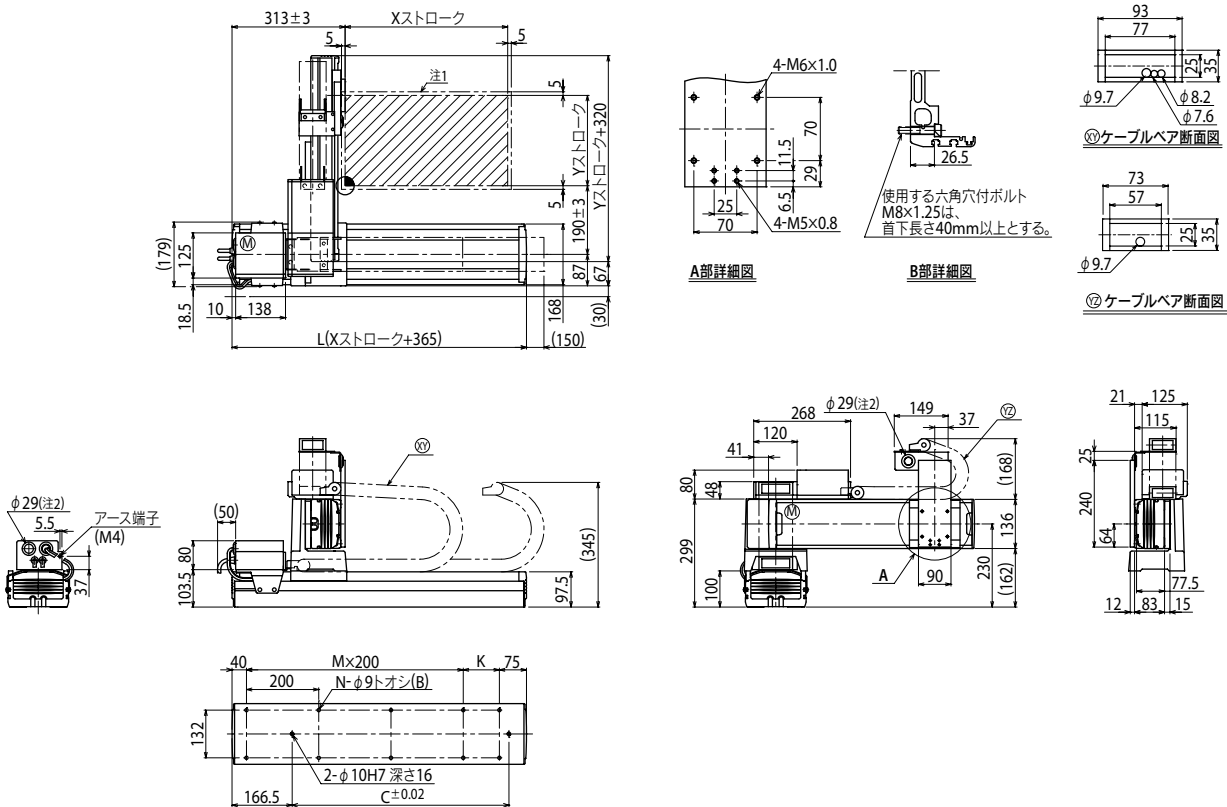
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	29
250	29
350	24
450	19
550	19
650	15

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/リモートコマンド/オンライン命令
RCX222-R	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

MXYx 2軸/IO A1



Xストローク	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ストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		840	720	600	480	
速度設定			-		80%		70%	60%	50%	40%	

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です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。