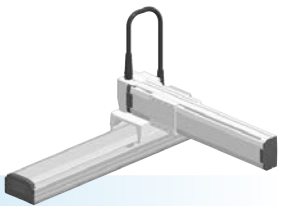
MXYx 2軸

アームタイプ　自立ケーブル



注文型式

MXYx - S						RCX320-2		R					
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	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	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～85cm	15～65cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m							

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	250～850 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以上のとき、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。

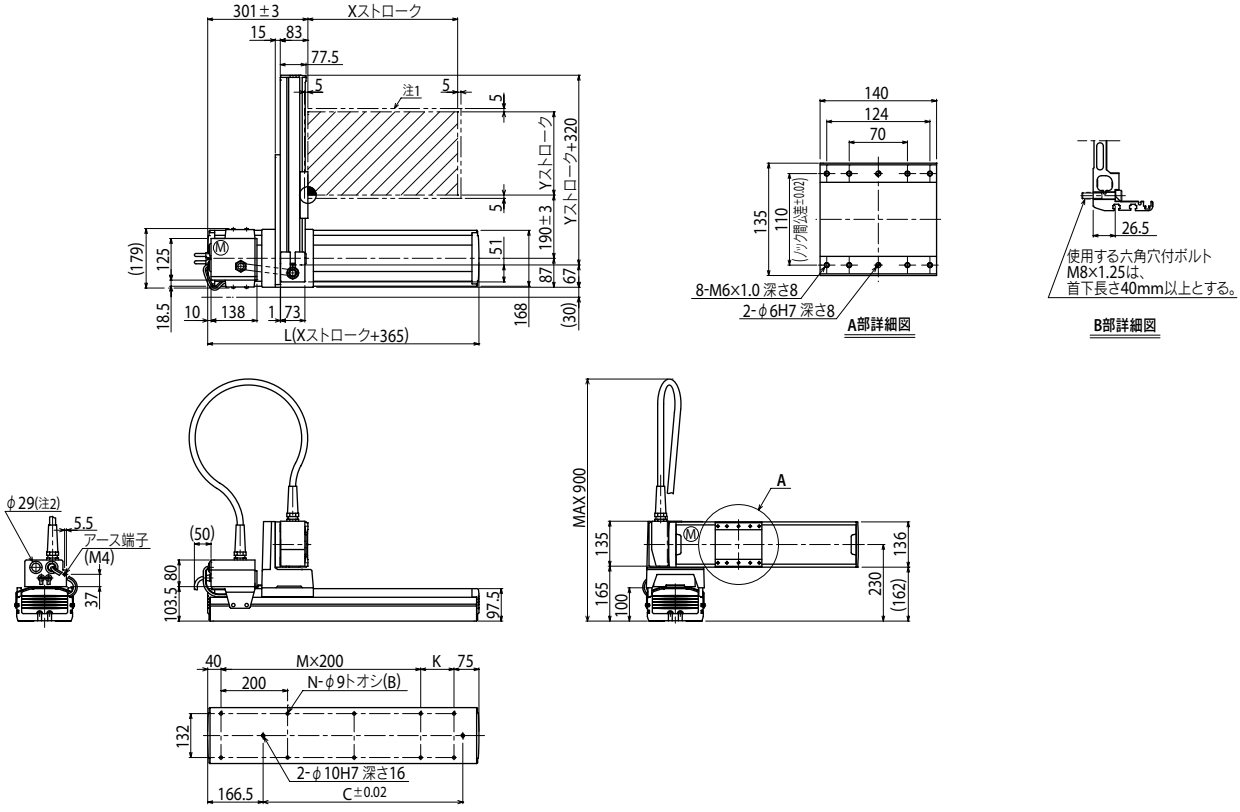
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R 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 A1



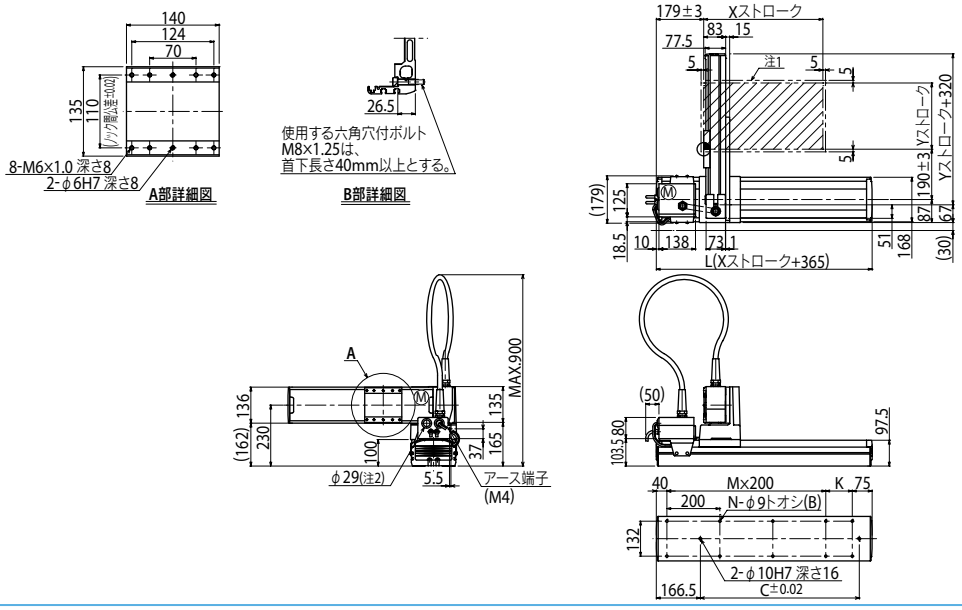
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	615	715	815	915	1015	1115	1215
K	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14

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
	速度設定	—					80%

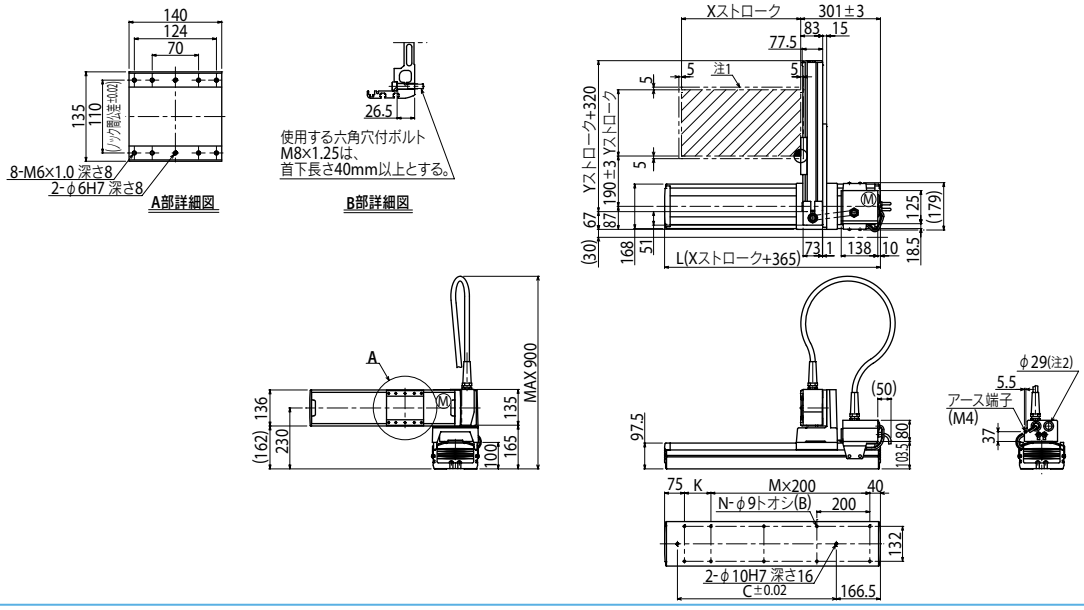
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、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。

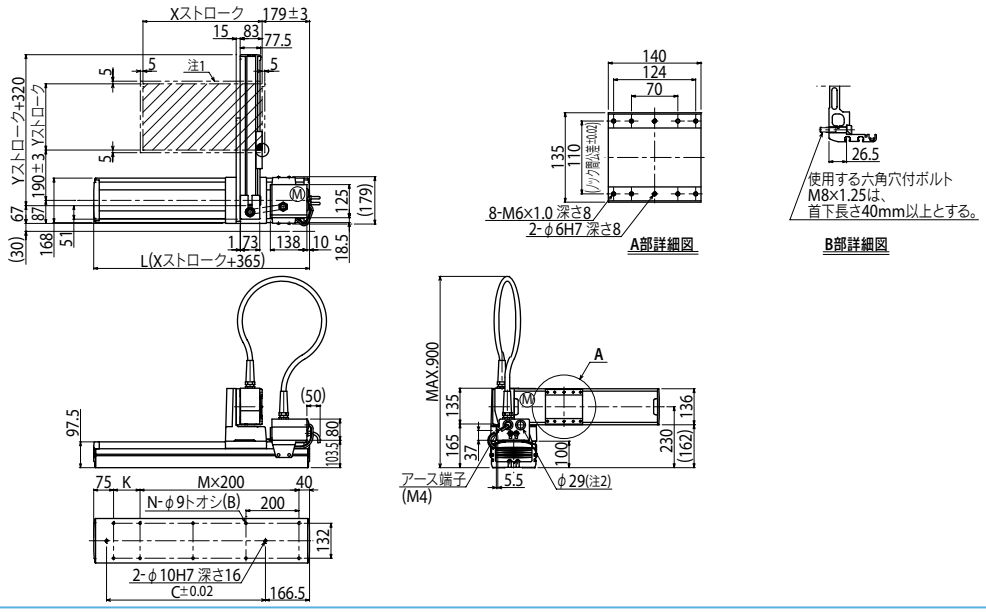
MXYx 2軸 A2



MXYx 2軸 A3



MXYx 2軸 A4



適用コントローラ RCX320 ▶ 660 RCX222 ▶ 670