PXYx 2軸

●アームタイプ ●ケーブルベア

■注文型式

PXYx - C - □ - □ - □ - □ - RCX320-2 - □ - □ - □ - □ - □

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 - 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

組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	15～65cm	5～30cm	3L：3.5m
A2			5L：5m
A3			10L：10m
A4			

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	—	T4H
モータ出力 AC	60 W	30 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.02 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ12	ボールネジφ8
ボールネジリード※3(減速比)	12 mm	12 mm
最高速度※4	720 mm/sec	720 mm/sec
動作範囲	150～650 mm	50～300 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650mm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。

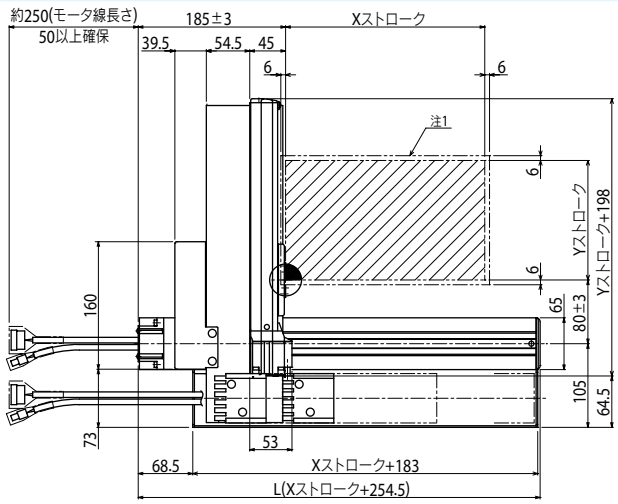
■最大可搬質量 (kg)

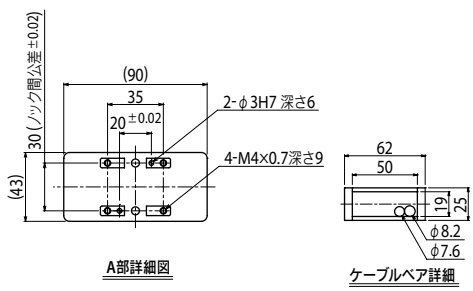
Yストローク(mm)	XY2軸
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

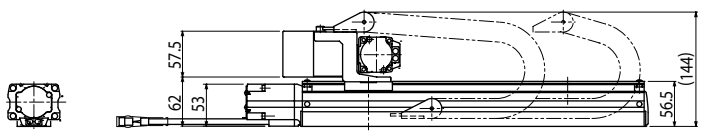
■適用コントローラ

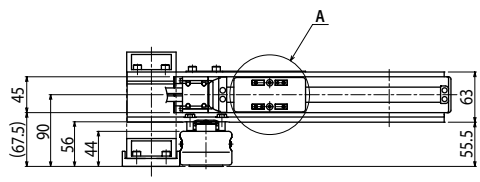
コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

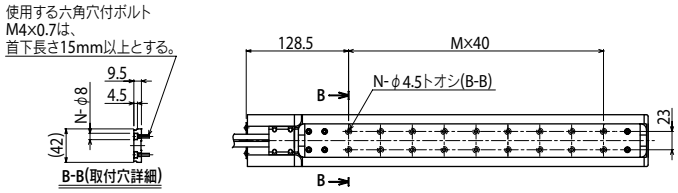
PXYx 2軸 A1











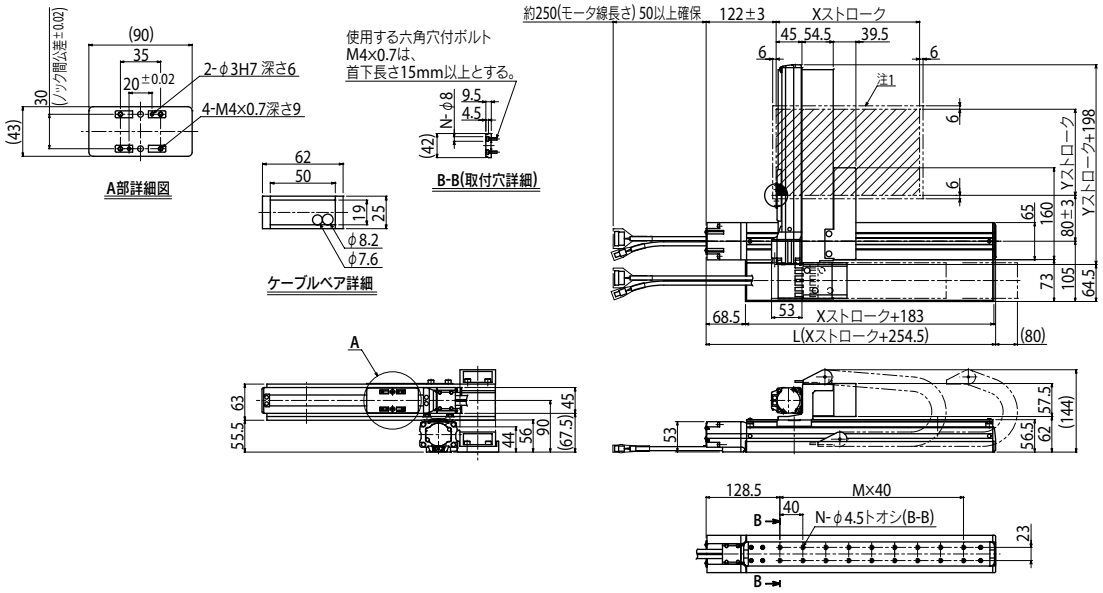
Xストローク	150	250	350	450	550	650
L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5	904.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38

Yストローク		50	100	150	200	250	300
ストローク別最高速度注2 (mm/sec)	X軸	720					600
	速度設定	—					83%

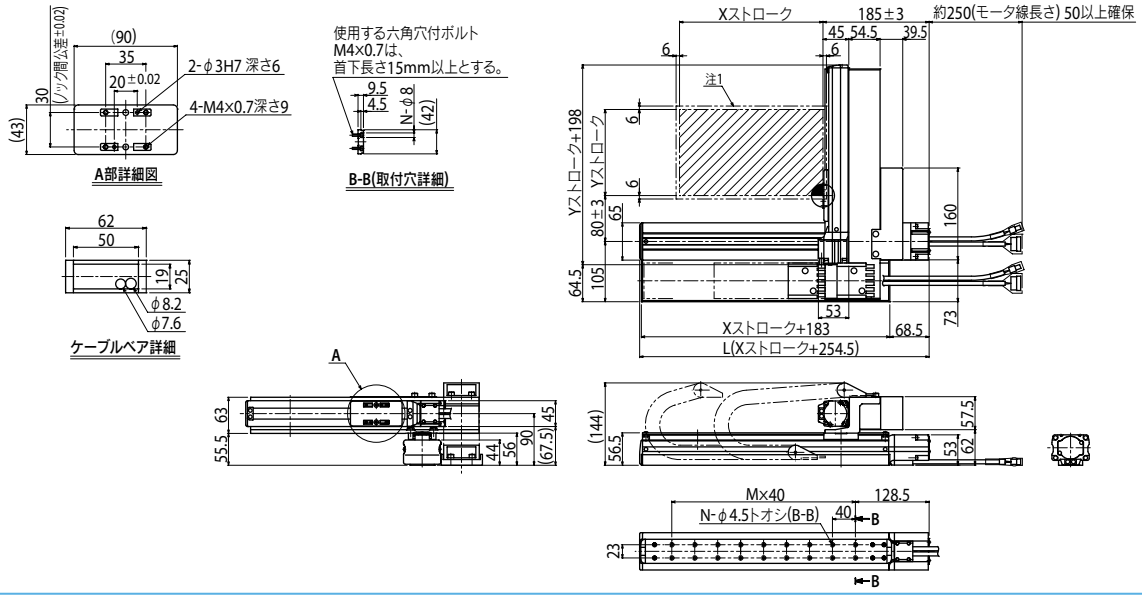
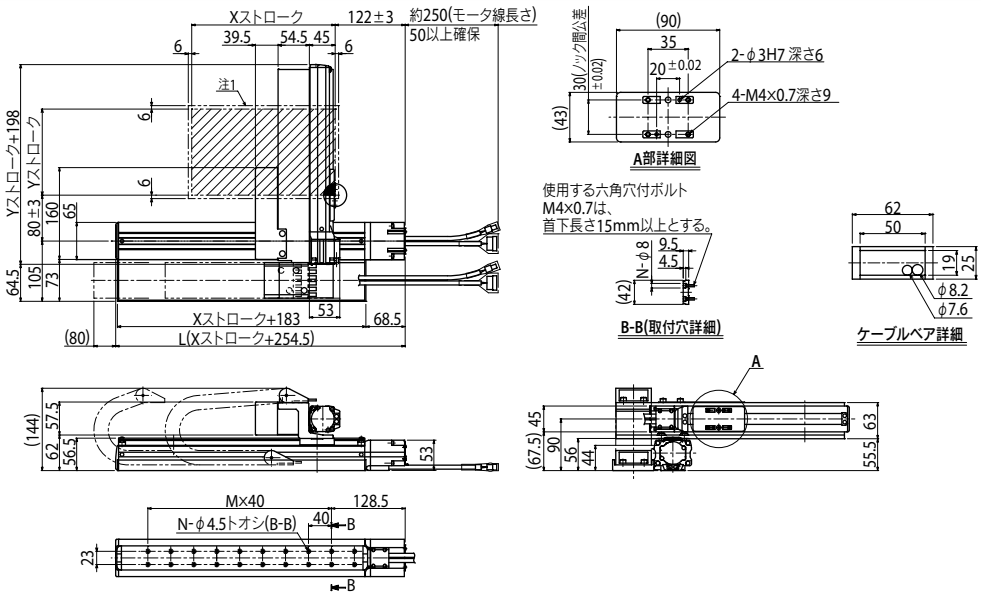
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが650mm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。

PXYx 2軸 A2



PXYx 2軸 A3



PXYx 2軸 A4