

MXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル



注文型式

MXYx - S - P1 [] [] [] **RCX320-2** [] **R** [] [] [] [] []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸ストローク^{※1} Y軸ストローク^{※1} 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 (OPA) オプションB (OPB) ビジョンシステム アップバッテリー

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

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H-BK
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	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~950 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。

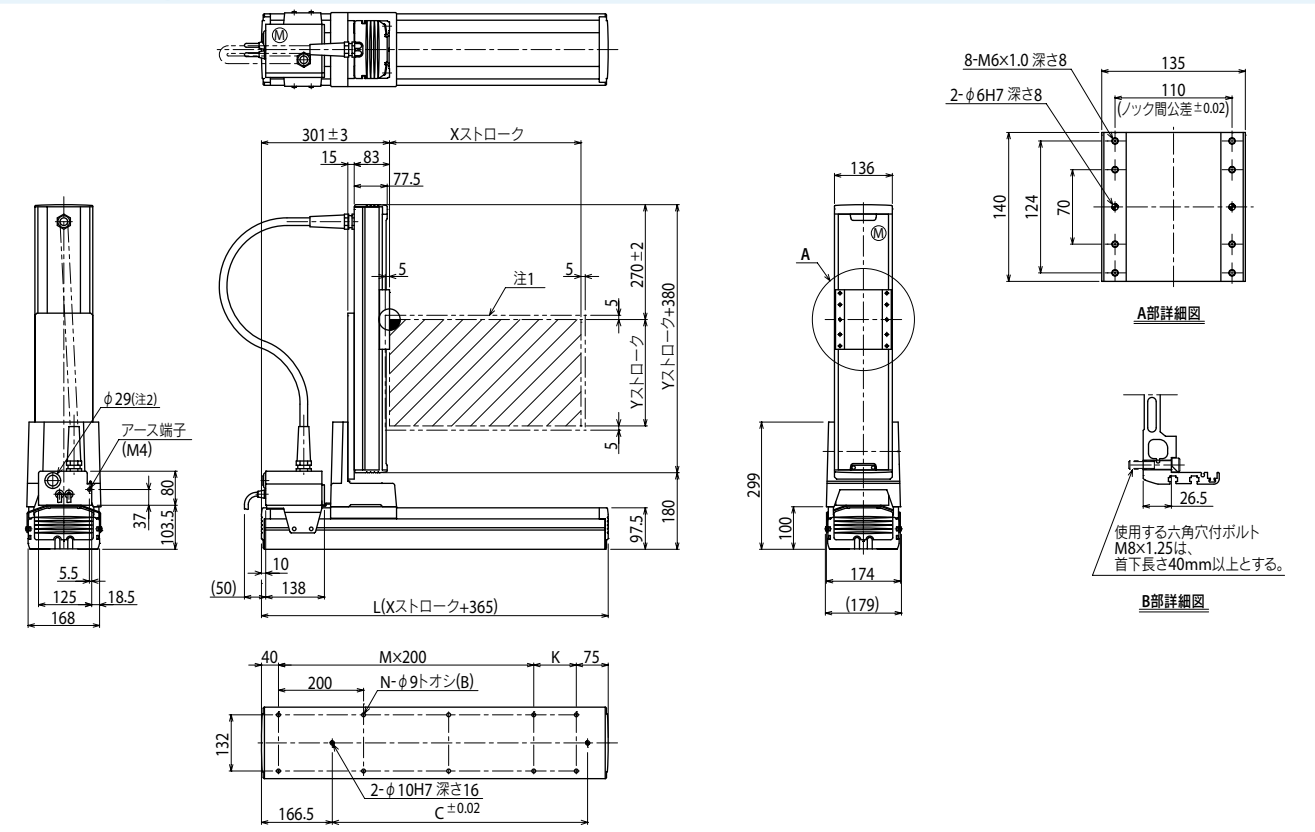
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
150~650	20

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 P1



Xストローク ^{※3}	250	350	450	550	650	750	850	950
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315
K	100	200	100	200	100	200	100	200
C	240	420	600	600	780	780	960	960
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		1200		960		840	
	速度設定		-		80%		70%	

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ストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。
 注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。