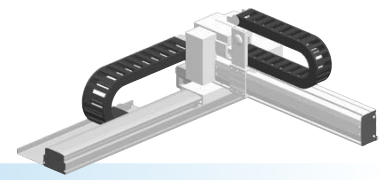


FXYBx 2軸/IO



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸/IO用ケーブルベア追加タイプ

■ 注文型式

FXYBx - C **IO** **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 - ZR軸 - ケーブル長

組合せ: A1, A2, A3, A4
 X軸ストローク: 15~245cm
 Y軸ストローク: 15~55cm
 ZR軸:
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

RCX320-2: 適用コントローラ/制御軸数, 安全規格, 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

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。RCX320 ▶ P660
 コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222 ▶ P670

■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~2450 mm	150~550 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。

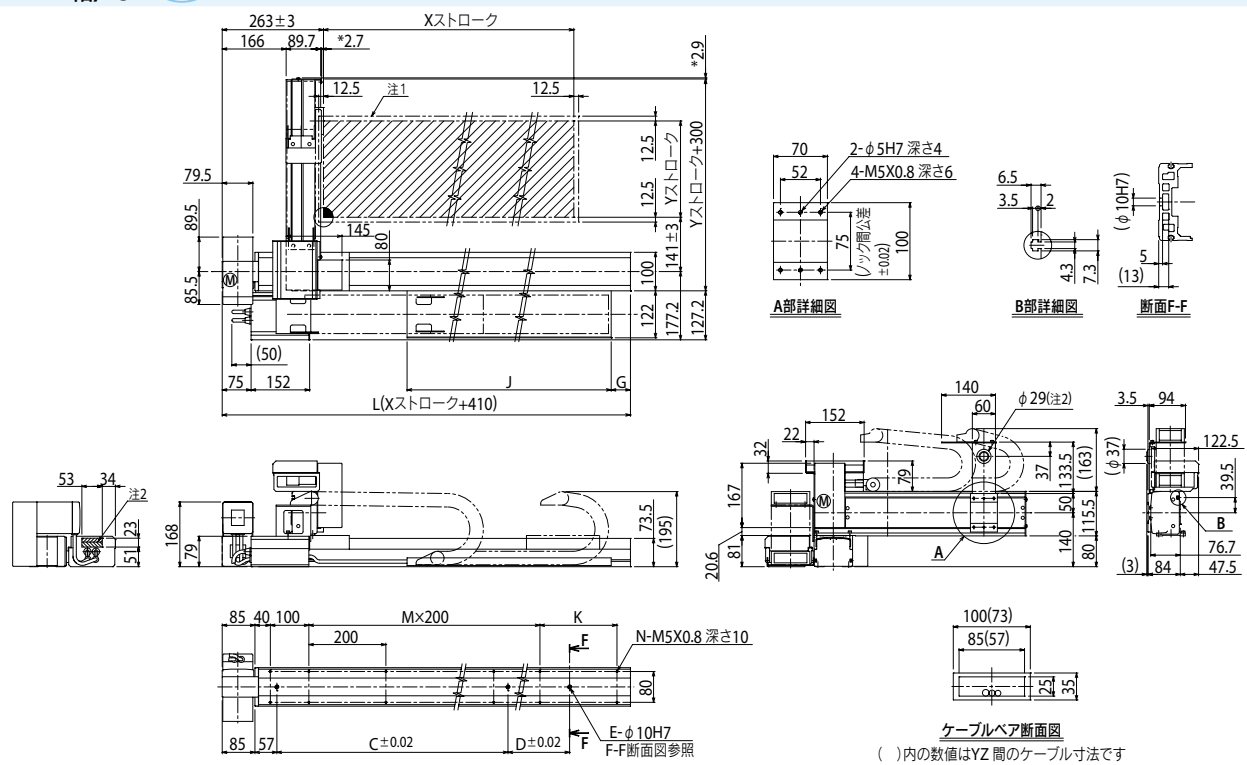
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

■ 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

FXYBx 2軸/IO A1



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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。 注3. 図中*の寸法はネジ高さです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Yストローク	150	250	350	450	550																			