

# FXYx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

### FXYx - C

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
A1 A2 A3 A4			15~105cm	15~55cm	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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アボンバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

### RCX222

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	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12
ボールネジリード*2 (減速比)	20 mm	12 mm
最高速度*3	1200 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. 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。  
 ※3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

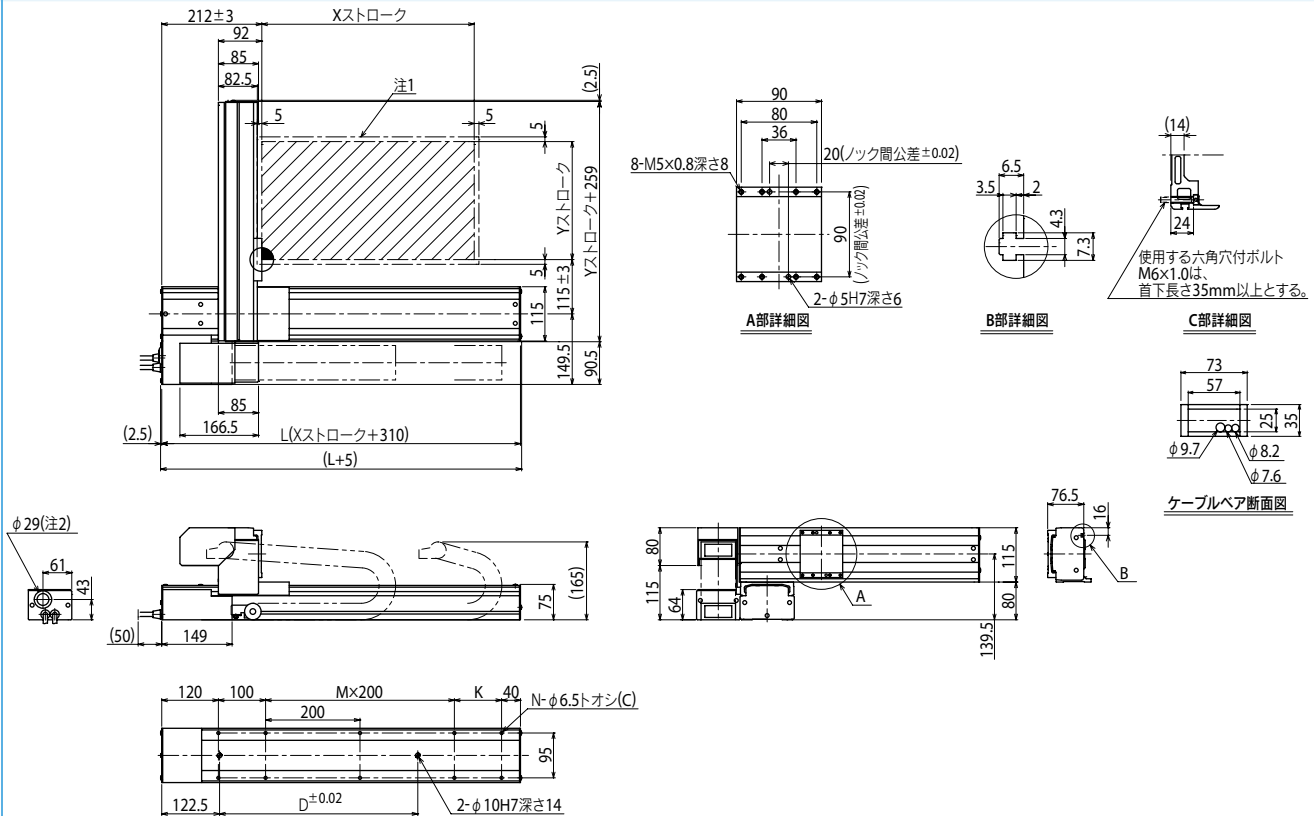
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

## 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

## FXYx 2軸 A1

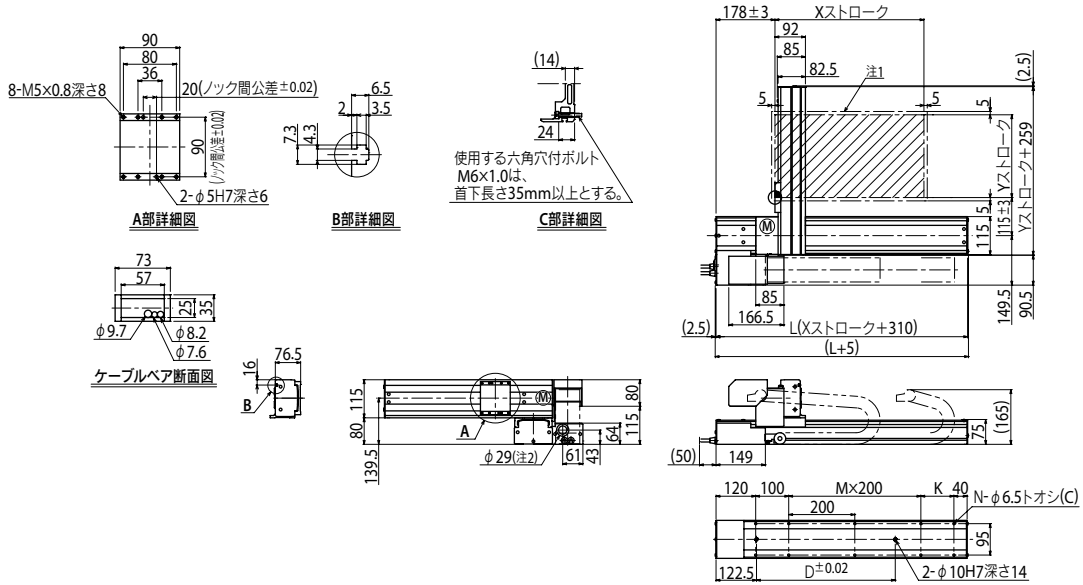


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

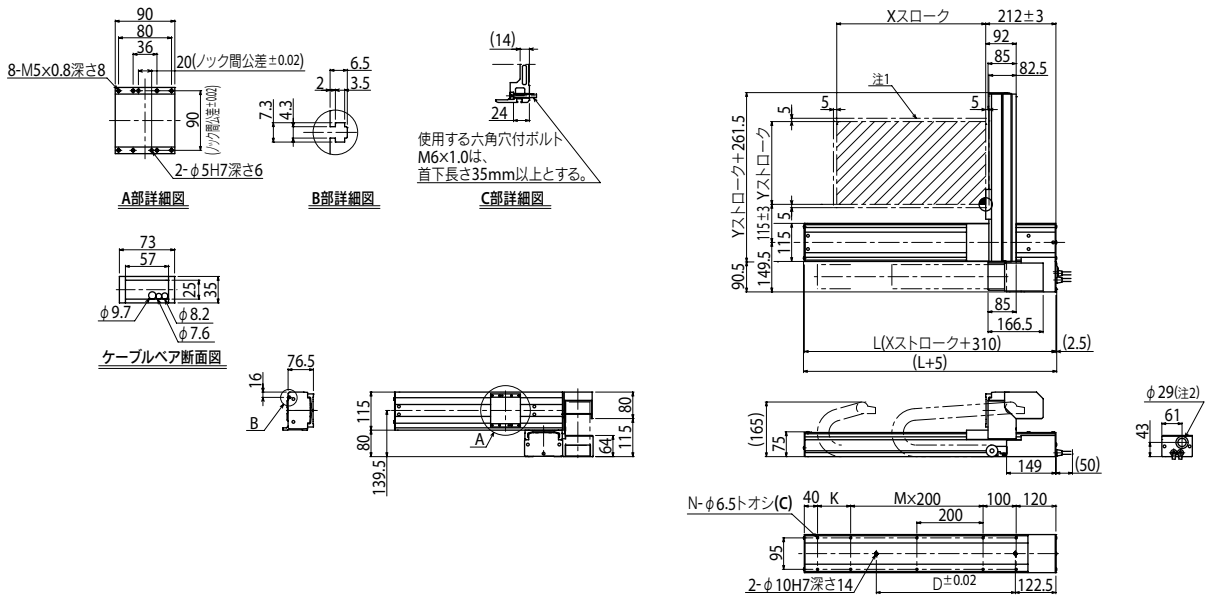
Yストローク	150	250	350	450	550
ストローク別最高速度*3 (mm/sec)	X軸	1200			
	速度設定	—			
		960	780	600	540
		80%	65%	50%	45%

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750mm以上とき、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。

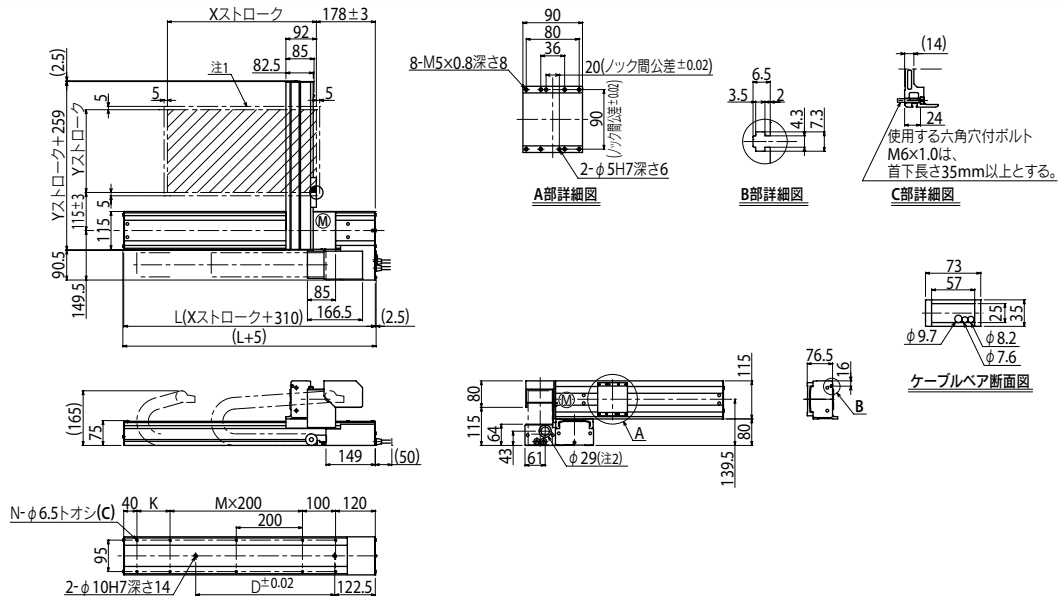
FXYx 2軸 A2



FXYx 2軸 A3



FXYx 2軸 A4



面交ロボット  
YA

リニアモーター  
LCM

車輪ロボット  
CX

モーター駆動  
Robonity

小型車輪ロボット  
TRANSERO

車輪ロボット  
FLIP-X

リニアモーター  
PHASER

面交ロボット  
XY-X

スチールボール  
YK-X

ヒック&スライド  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

フレーム

ギア

ケーブル

XZ