

# MXYx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

### MXYx - 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     | A1   | A1  | 25~125cm | 15~65cm | 3L:3.5m |
| A2     | A2   | A2  |          |         | 5L:5m   |
| A3     | A3   | A3  |          |         | 10L:10m |
| A4     | A4   | A4  |          |         |         |

### RCX320-2

|                 |      |      |              |              |          |          |
|-----------------|------|------|--------------|--------------|----------|----------|
| 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 | アプソバッテリー |
|-----------------|------|------|--------------|--------------|----------|----------|

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 | 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 <sup>※1</sup>            | F17                        | F14H        |
| モータ出力 AC                     | 400 W                      | 200 W       |
| 繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>     | ±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 <sup>※3</sup> (減速比) | 20 mm                      | 20 mm       |
| 最高速度 <sup>※4</sup>           | 1200 mm/sec                | 1200 mm/sec |
| 動作範囲                         | 250~1250 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。

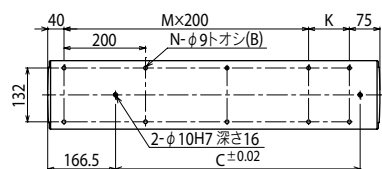
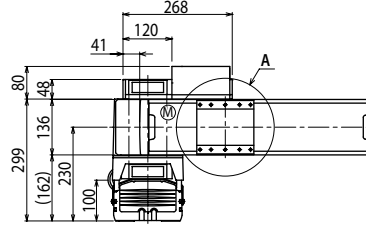
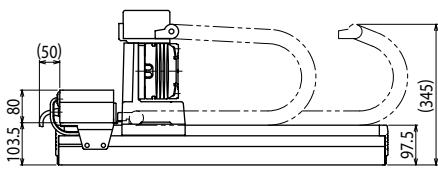
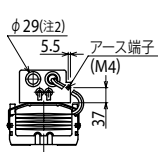
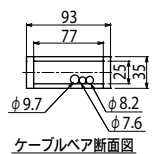
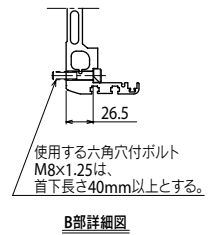
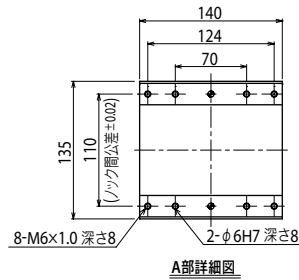
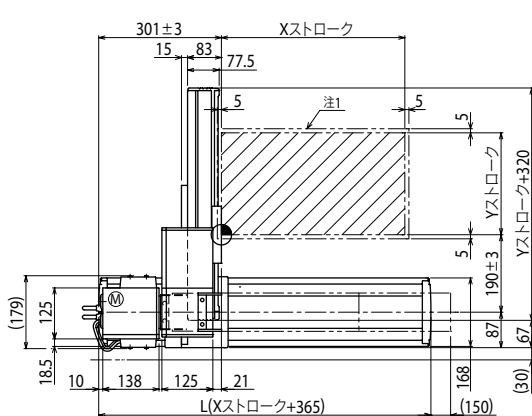
## 最大可搬質量

| Yストローク (mm) | XY2軸 (kg) |
|-------------|-----------|
| 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 | 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 |
| 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  | 950  | 1050 | 1150 | 1250 |
|-----------------------------------|-----|-----|------|-----|------|------|------|------|------|------|------|
| L                                 | 615 | 715 | 815  | 915 | 1015 | 1115 | 1215 | 1315 | 1415 | 1515 | 1615 |
| K                                 | 100 | 200 | 100  | 200 | 100  | 200  | 100  | 200  | 100  | 200  | 100  |
| C                                 | 240 | 420 | 600  | 780 | 780  | 960  | 960  | 1140 | 1140 | 1320 |      |
| M                                 | 2   | 2   | 3    | 3   | 4    | 4    | 5    | 5    | 6    | 6    | 7    |
| N                                 | 8   | 8   | 10   | 10  | 12   | 12   | 14   | 14   | 16   | 16   | 18   |
| Yストローク                            | 150 | 250 | 350  | 450 | 550  | 650  |      |      |      |      |      |
| ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec) | X軸  |     | 1200 |     | 960  |      | 840  | 720  | 600  | 480  |      |
| 速度設定                              |     |     | -    |     | 80%  |      | 70%  | 60%  | 50%  | 40%  |      |

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。

