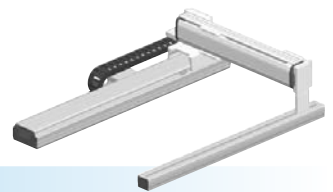


HXYLx 2軸



● ガントリタイプ ● ケーブルベア

注文型式

HXYLx - 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
G1			115~205cm	25~105cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
G2					
G3					
G4					

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 ン バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

RCX222HP

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 ^{※1}	F20N	F17
モータ出力 AC	400 W	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	1150~2050 mm	250~1050 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. Y軸のストロークが850mm以上するとき、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。

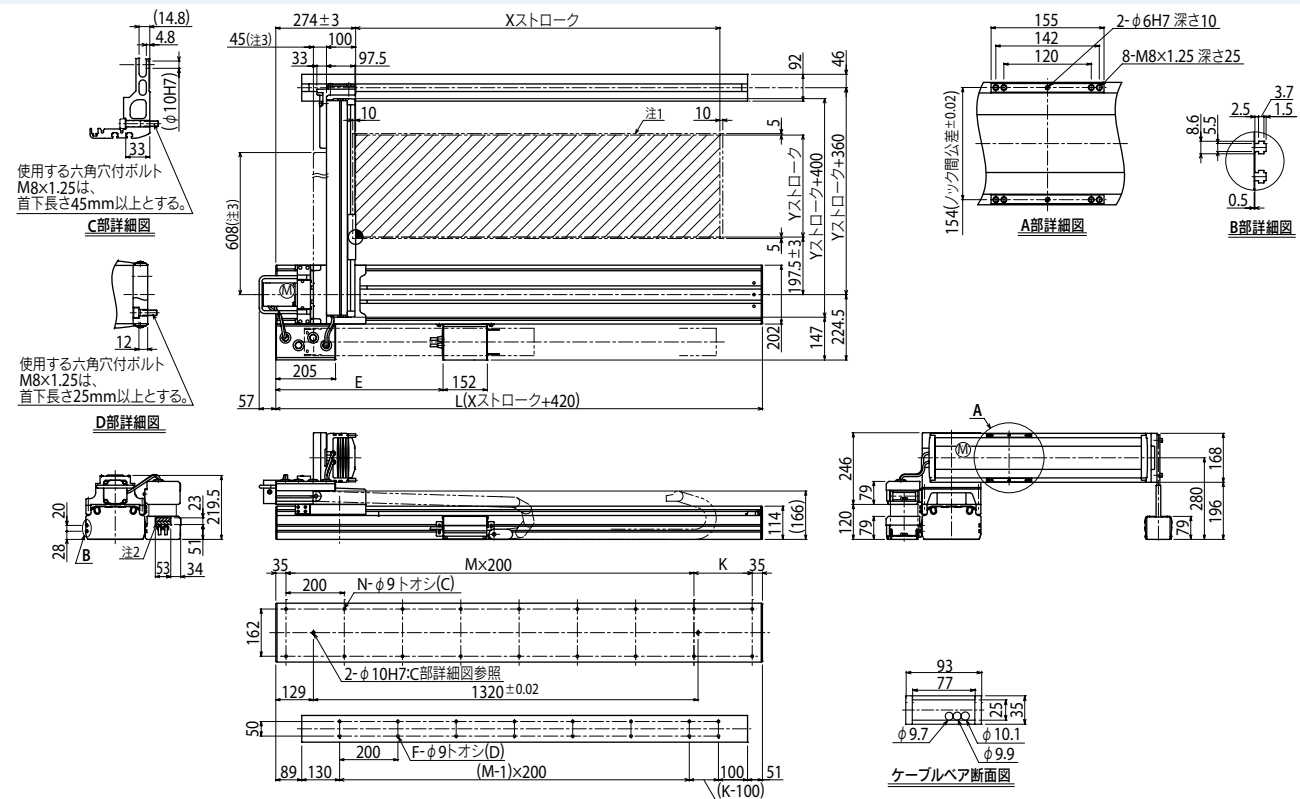
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
250~1050	50

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-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

HXYLx 2軸 G1

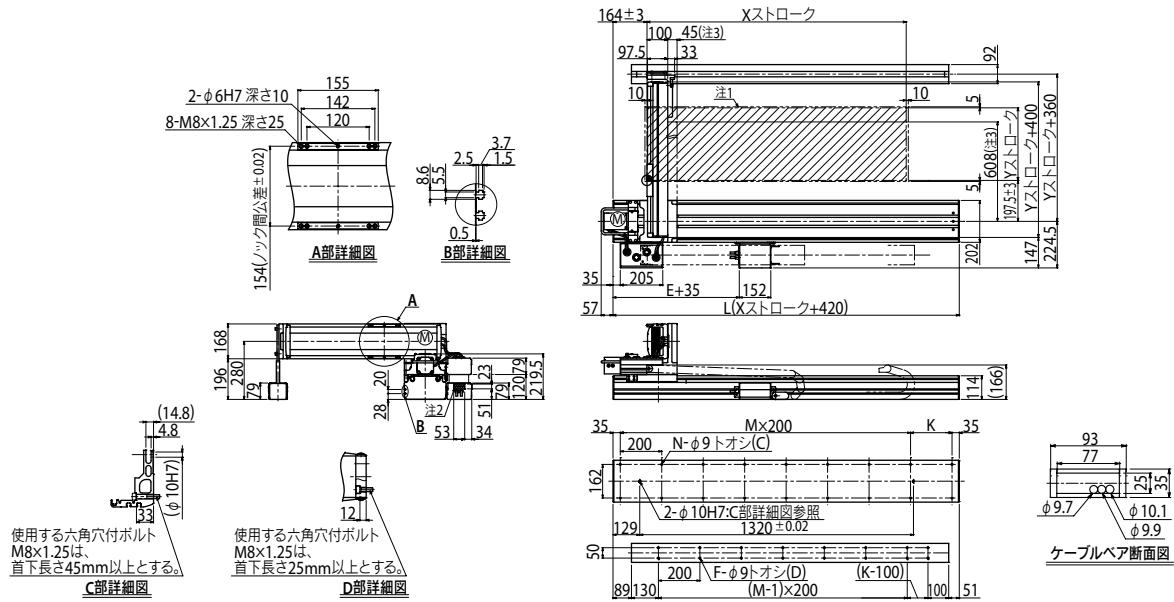


Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
E	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
ストローク別最高速度 ^{※4}	Y軸		1200		960		840		720	
速度設定			-		80%		70%		60%	

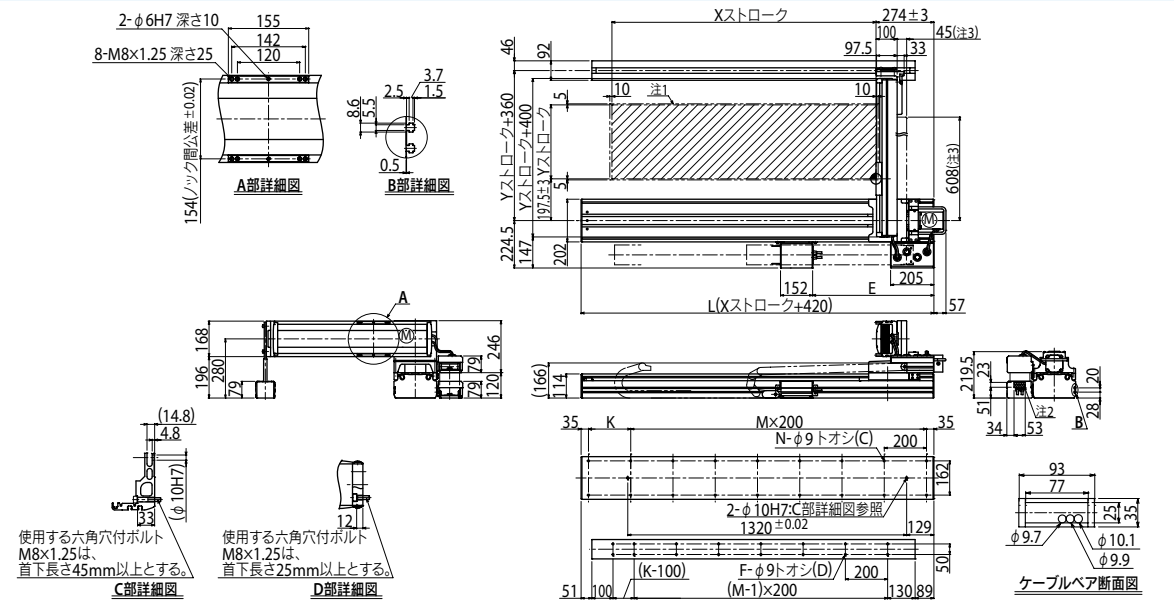
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
 注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上での取付けとなります。)

注4. Y軸のストロークが850mm以上するとき、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。

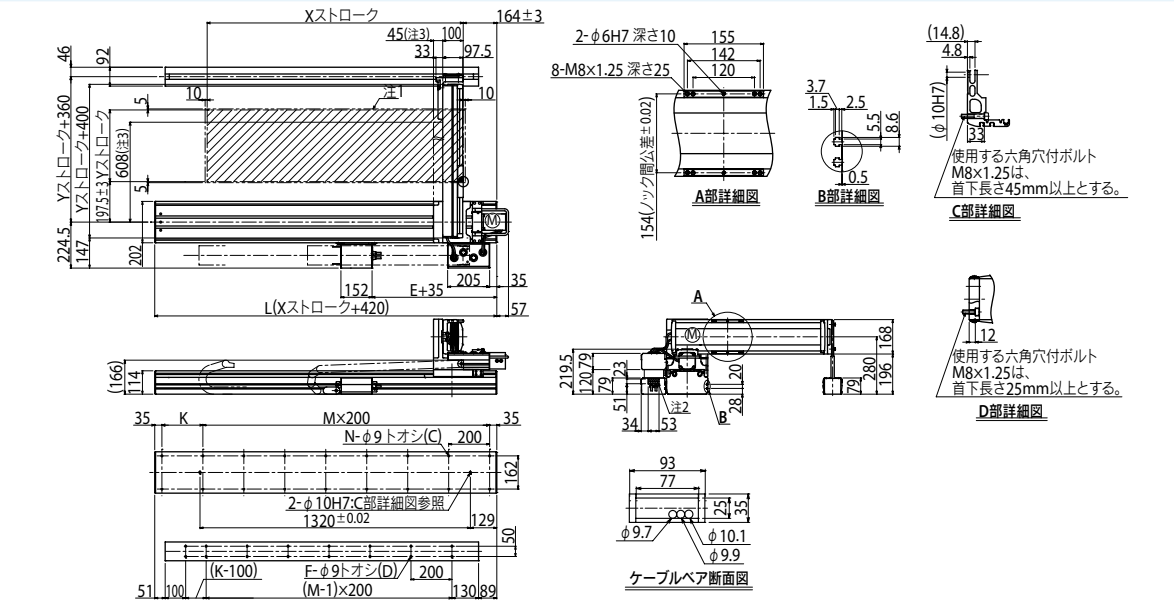
HXYLx 2軸 G2



HXYLx 2軸 G3



HXYLx 2軸 G4



面交ロボット
YA
L1CM
L1CX
L1Robo
L1TRANS
L1FLIP
L1PHASER
XY-X
YK-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
ワイム
ガン
ド
ド
ド
ド
ワイム
XZワイム