FXYBx 2軸

●アームタイプ ●ケーブルベア

注文型式

FXYBx - C	-	-	-	-	- RCX222	-	-	-
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	適用コントローラ	CE対応	入出力選択1	入出力選択2
		A1 A2 A3 A4	15～245cm	15～55cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX222	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN※1 P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet PB：Profibus EN：Ethernet YC：YC-Link※2	無記入：なし N1：OP.DIO24/16 (NPN)※1 P1：OP.DIO24/17 (PNP) EN：Ethernet※3

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.60をご覧ください。
※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成※1	B10	—
モータ出力 AC（W）	100	100
繰り返し位置決め精度※2（mm）	±0.04	±0.04
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（減速比）（mm）	リード25相当	リード25相当
最高速度（mm/sec）	1875	1875
動作範囲（mm）	150～2450	150～550
ロボットケーブル長（m）	標準：3.5　オプション：5,10	

※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。

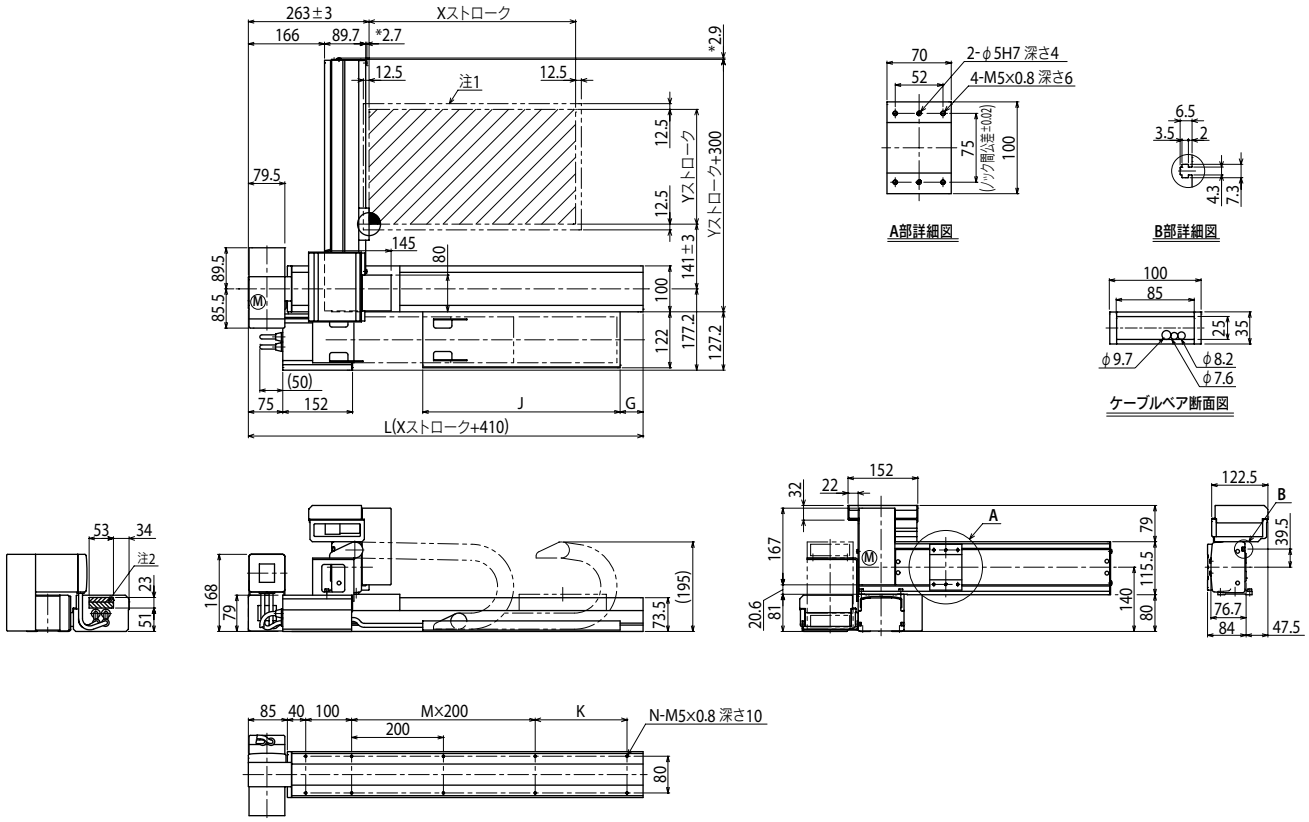
最大可搬質量 (kg)

Yストローク（mm）	XY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
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 A1

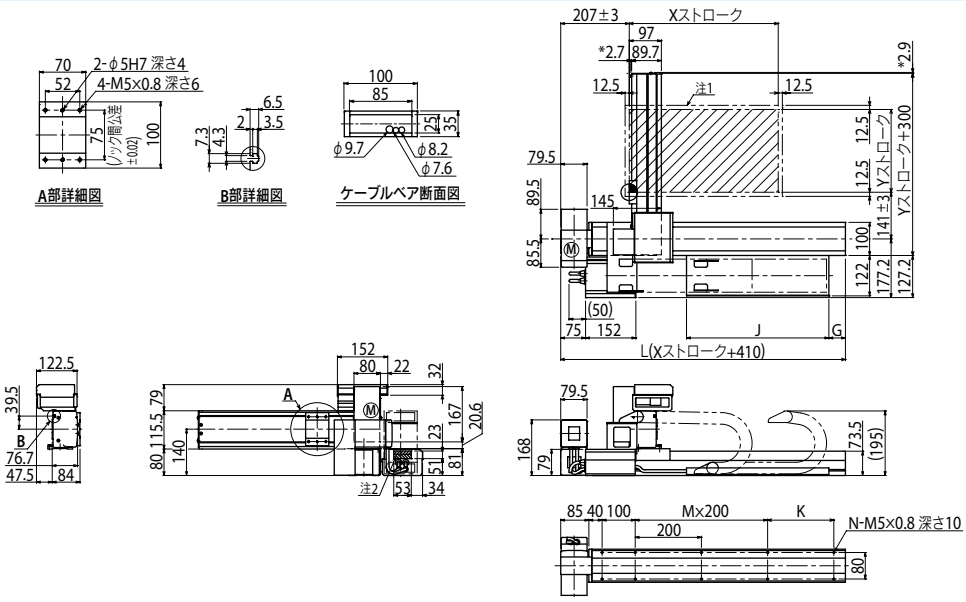


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。　注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。　注3. 図中*の寸法はネジ高さです。

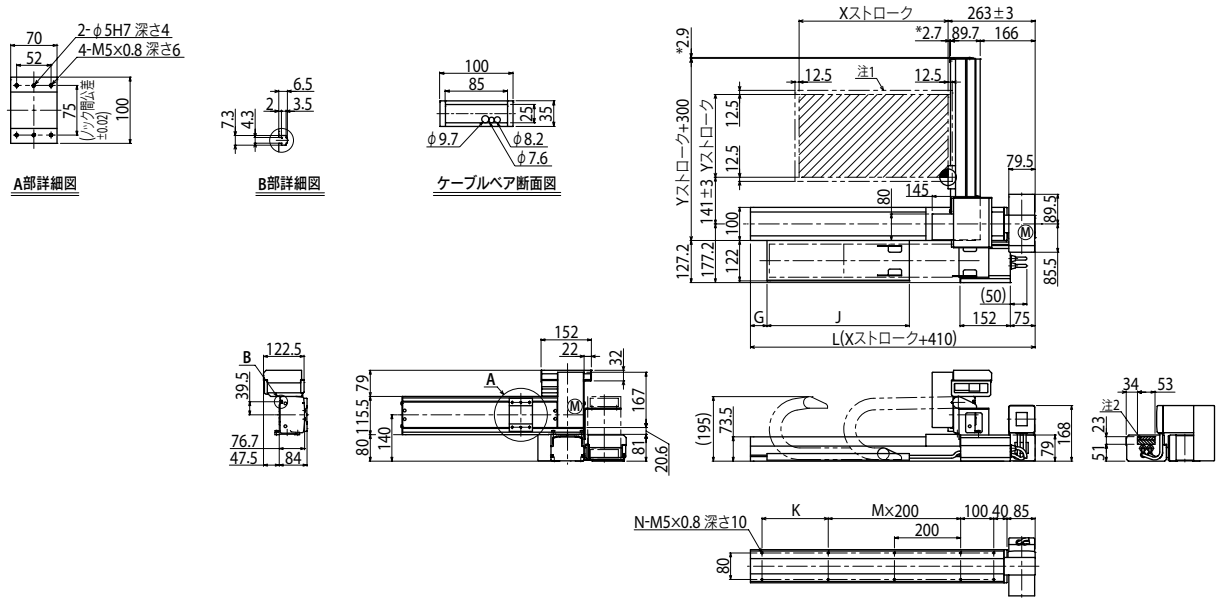
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	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
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
Yストローク	150	250	350	450	550																			

適用コントローラ RCX222 ▶ 482

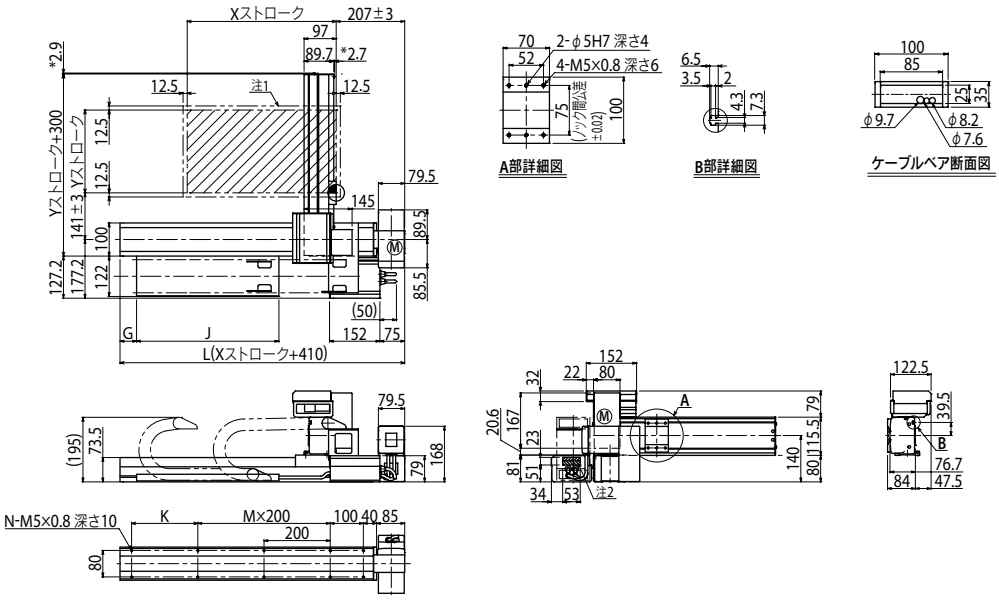
FXYBx 2軸 A2



FXYBx 2軸 A3



FXYBx 2軸 A4



アプリケーション APPLICATION
リニアコンベアモジュール LCM100
小型単軸ロボット TRANSERVO
単軸ロボット FLIP-X
リニア単軸ロボット PHASER
直交ロボット XY-X
スカラロボット YK-XG
ピック&プレイス YP-X
クリーン CLEAN
コントローラ CONTROLLER
各種情報 INFORMATION
アームタイプ
ガントリタイプ
ムービングアームタイプ
ボールタイプ
XZタイプ