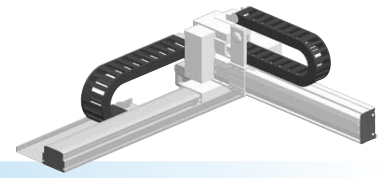


FXyBx 2軸/IO

- 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



※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。

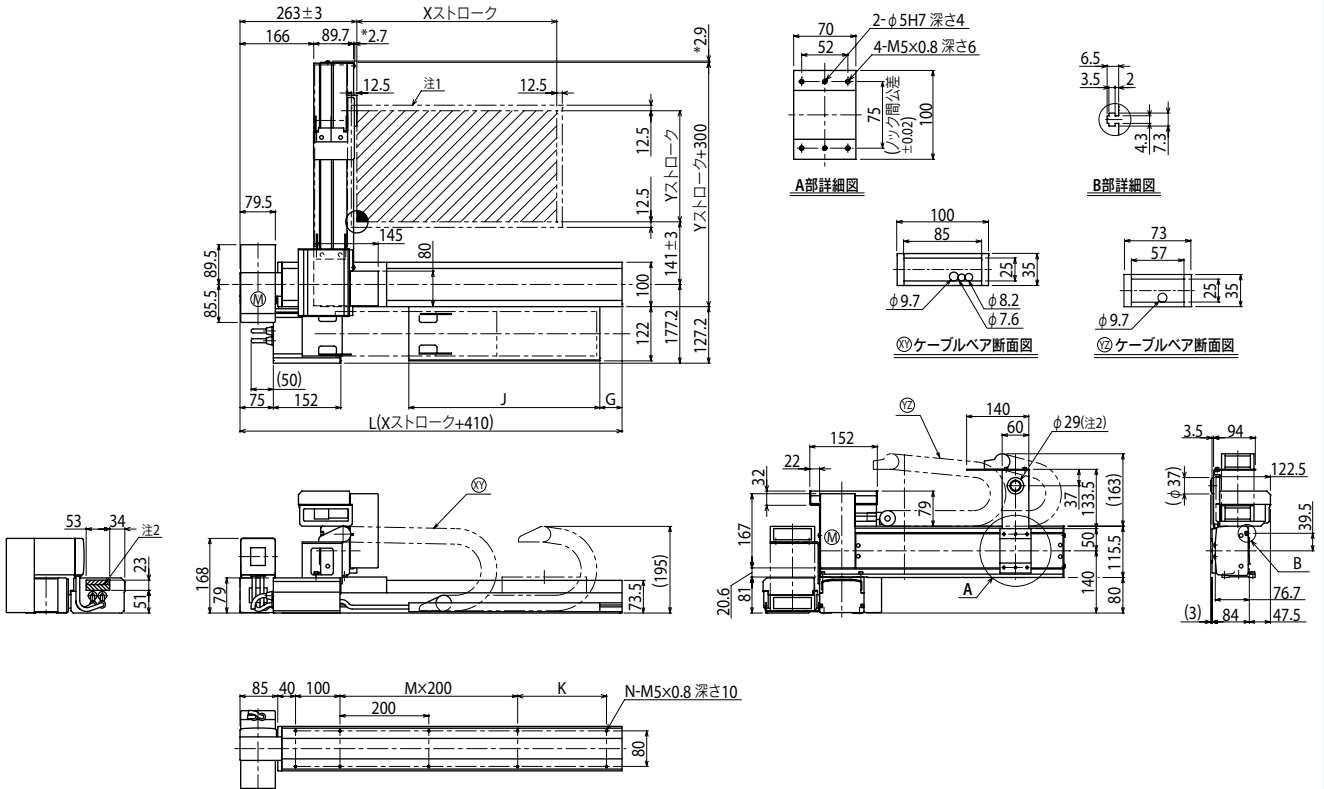
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	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
RCX222	プログラム/ボイントレース/ 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、ユーザー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																			