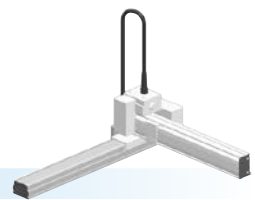


# FXyBx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル



## 注文型式

**FXyBx - S** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸ストローク 15~95cm	Y軸ストローク 15~55cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(ORA)	オプションB(ORB)	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.626

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm
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 <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~950 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. 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。

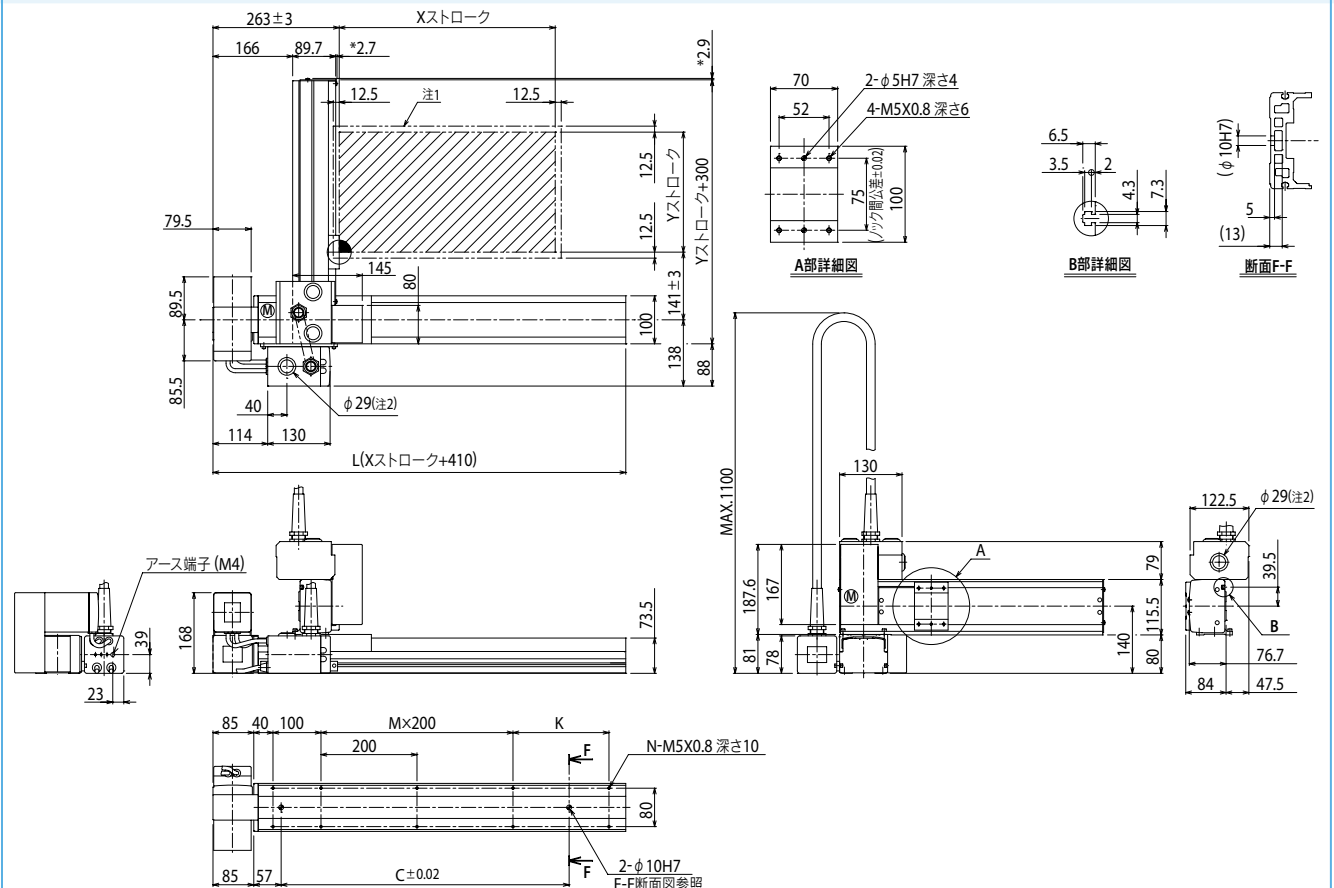
## 最大可搬質量 (kg)

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
RCX320	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

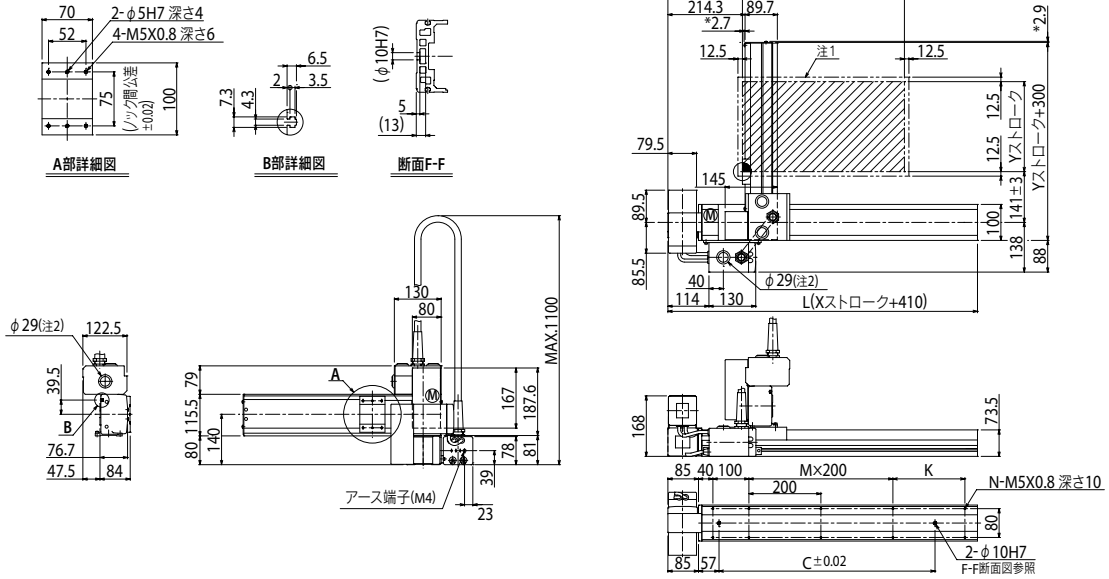
## FXyBx 2軸 A1



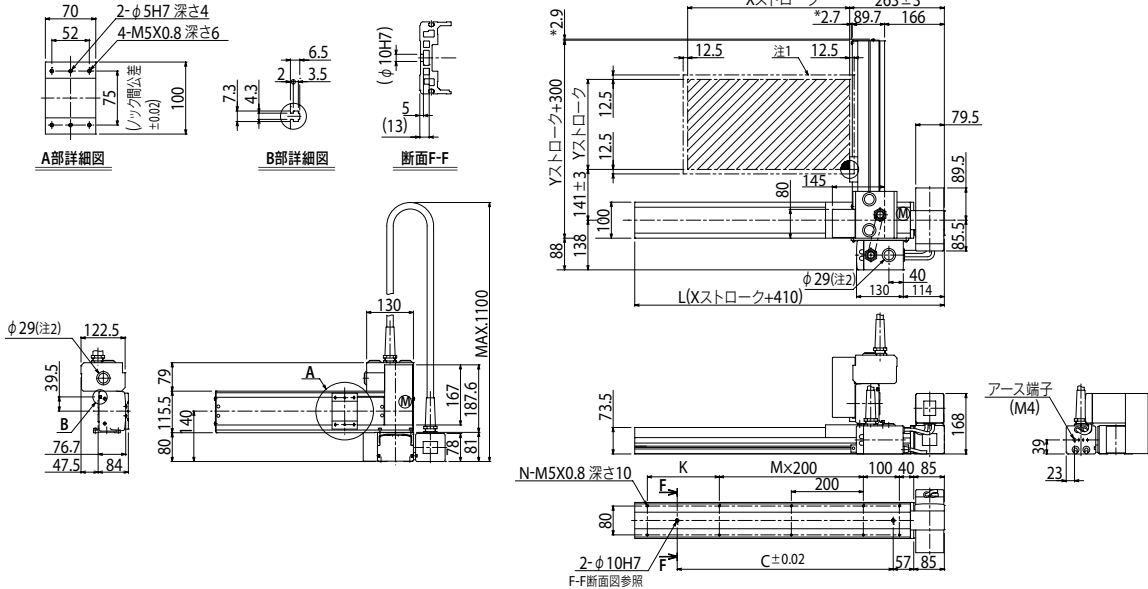
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550				

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を示すものです。  
 注3. 図中\*の寸法はネジ高さを示すものです。

FXyBx 2軸 A2



FXyBx 2軸 A3



FXyBx 2軸 A4

