● アームタイプ ● 自立ケーブル

□注文型式



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

RCX222

CE対応 無記入:標準 E:CE仕様 入出力選択1 CC: CC-Link
DN: DeviceNet
PB: Profibus
EN: Ethernet
YC: YC-Link**2

入出力選択2 無記入:なし N1:OP.DIO24/16 (NPN)*1 P1:OP.DIO24/17

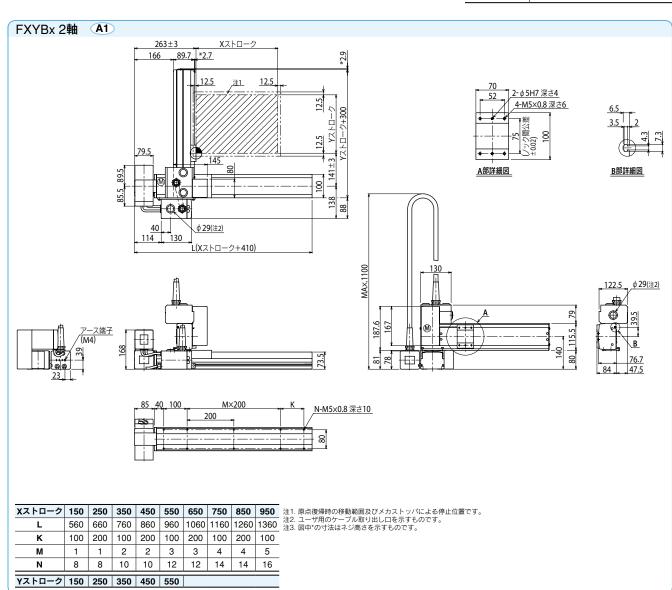
※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.60をご覧ください。 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■基本仕様		
	X軸	Y軸
軸構成*1	B10	_
モー夕出力 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)	150~950	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)	
XY2軸	
7	
6	
5	
5	
3	

■適用コントローラ コントローラ 運転方法 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



FXYBx 2

