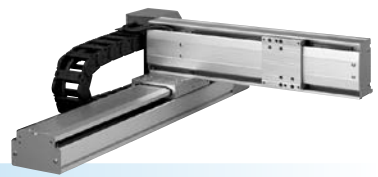


FXYx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

注文型式

FXYx - 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
A1 A2 A3 A4			15~105cm	15~55cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アボンバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	----------	----------

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	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12
ボールネジリード*2 (減速比)	20 mm	12 mm
最高速度*3	1200 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 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。
 ※3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

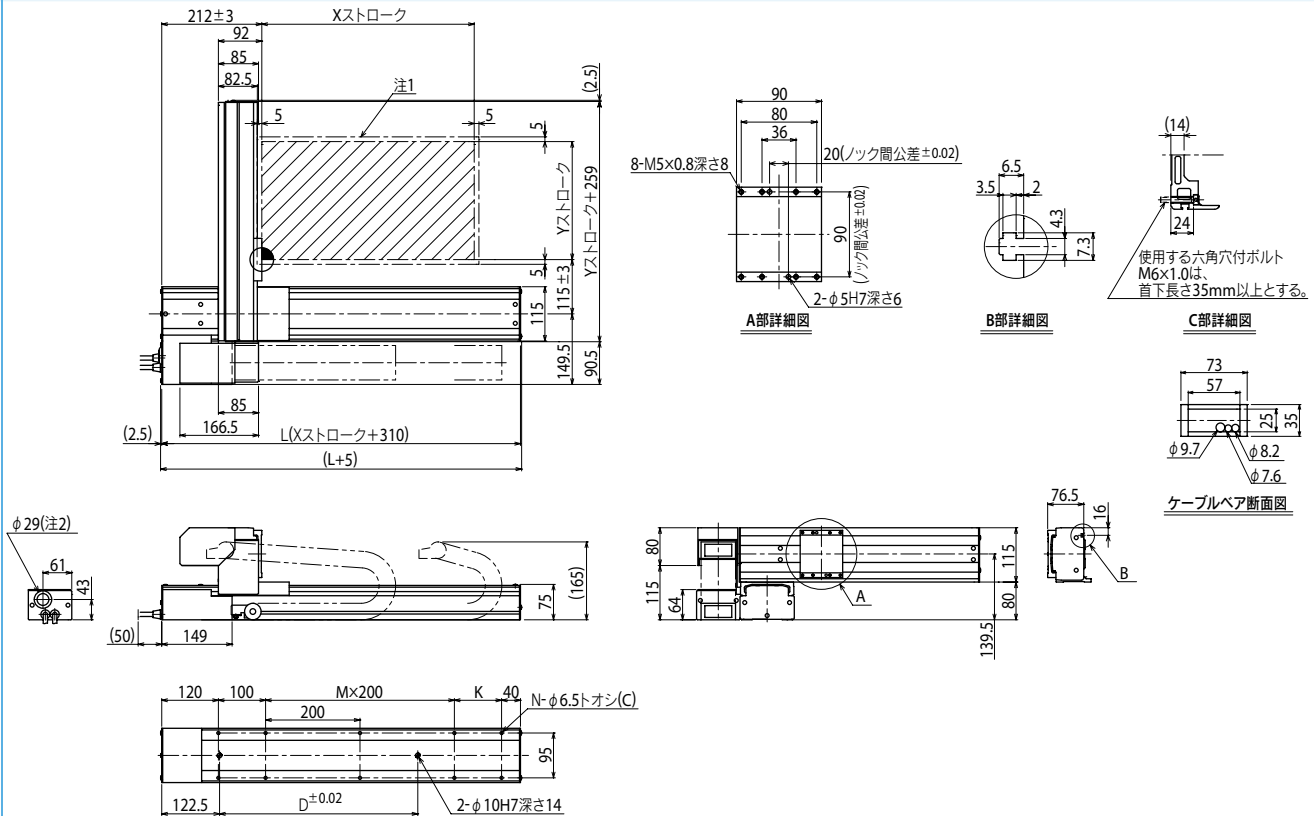
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

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

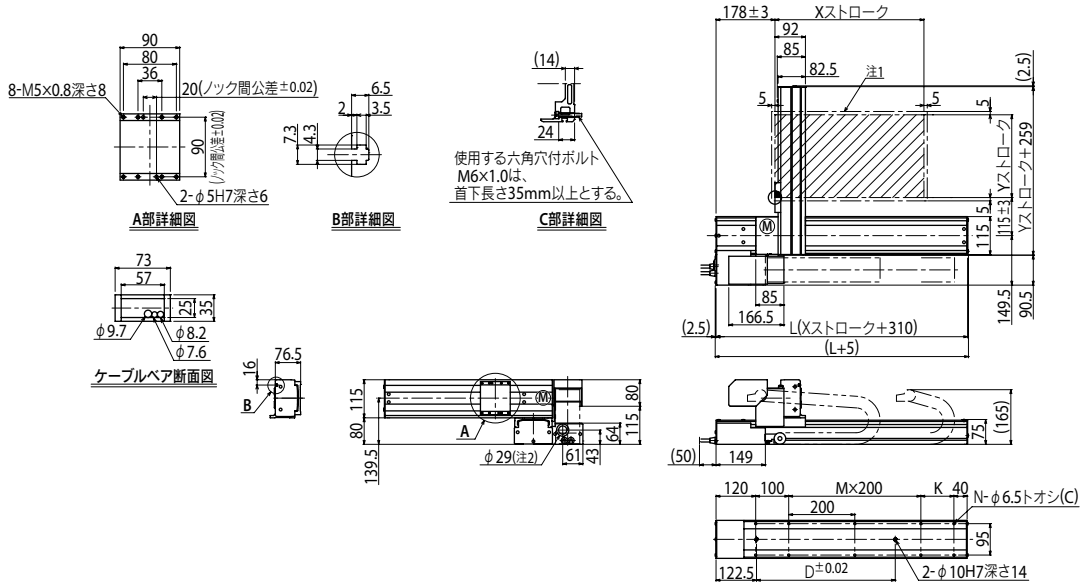
FXYx 2軸 A1



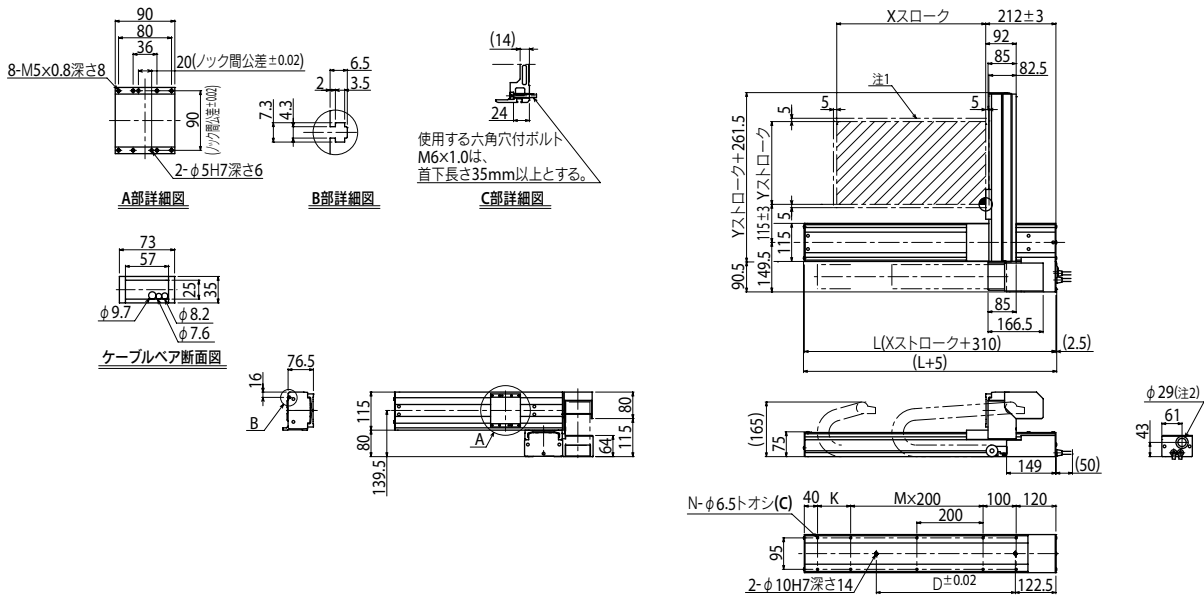
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
	L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100		
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140		
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16		
Yストローク	150	250	350	450	550							
ストローク別最高速度*3 (mm/sec)	X軸		1200			960		780		600		540
	速度設定		—			80%		65%		50%		45%

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. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

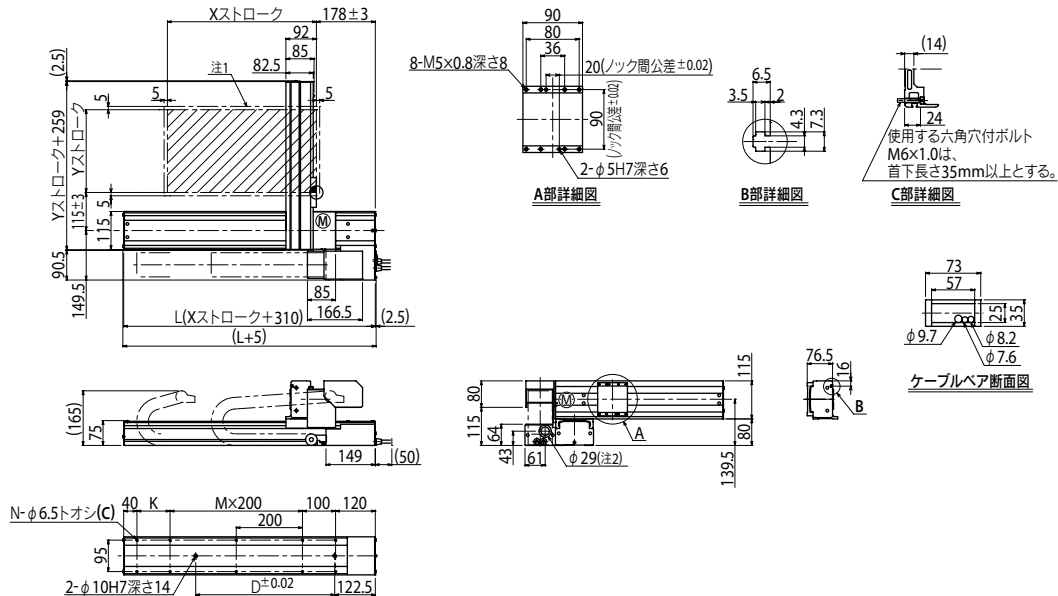
FXYx 2軸 A2



FXYx 2軸 A3



FXYx 2軸 A4



LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonity
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XY-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
7
6
5
4
3
2
1
XZ