

FXYx

2軸

● アームタイプ
● ケーブルペア


注文型式

| | | | | | | | | | |
|-----------------|------|-----|----------|---------|-----------------------------|----------|------------------|--|---|
| FXYx - 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 | | | 15~105cm | 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:OPDIO24/16 (NPN) ^{#1} P1:OPDIO24/17 (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 | — | — |
| モータ出力 AC (W) | 100 | 60 |
| 繰り返し位置決め精度 ^{#1} (mm) | ±0.01 | ±0.02 |
| 駆動方式 | ボールネジ(C7級) | ボールネジ(C10級) |
| ボールネジリード(減速比) (mm) | 20 | 12 |
| 最高速度 ^{#2} (mm/sec) | 1200 | 800 |
| 動作範囲 (mm) | 150~1050 | 150~550 |
| ロボットケーブル長 (m) | 標準: 3.5 オプション: 5, 10 | |

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. X軸ストロークが750mm以上のとき、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)

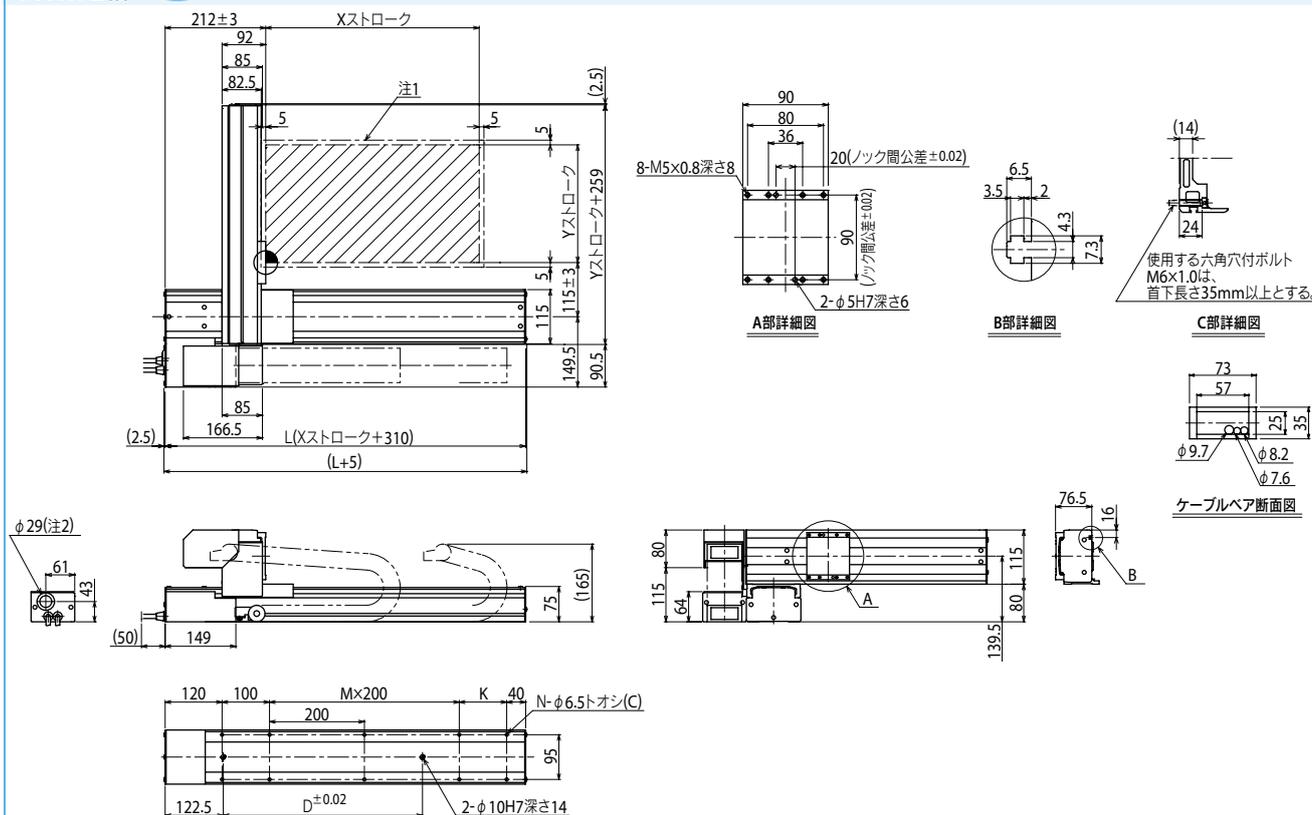
| Yストローク (mm) | XY2軸 |
|-------------|------|
| 150 | 12 |
| 250 | 12 |
| 350 | 11 |
| 450 | 9 |
| 550 | 7 |

適用コントローラ

| コントローラ | 運転方法 |
|--------|-------------------------------------|
| 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 |

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 |
| 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 | | | | | |

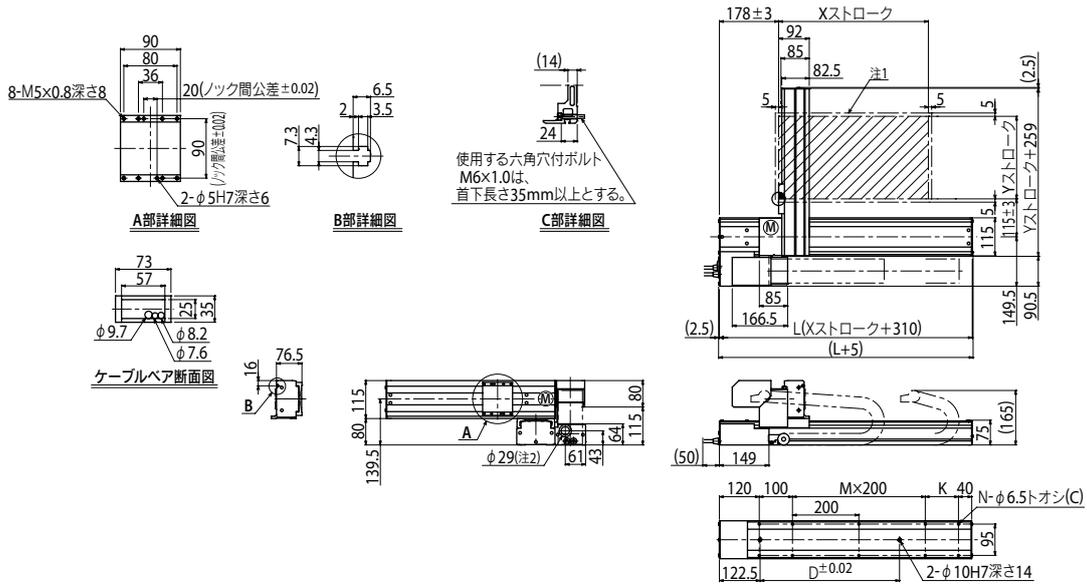
| ストローク別最高速度 ^{#3} (mm/sec) | X軸 | 1200 | 960 | 780 | 600 | 540 |
|-----------------------------------|------|------|-----|-----|-----|-----|
| | 速度設定 | — | 80% | 65% | 50% | 45% |

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。

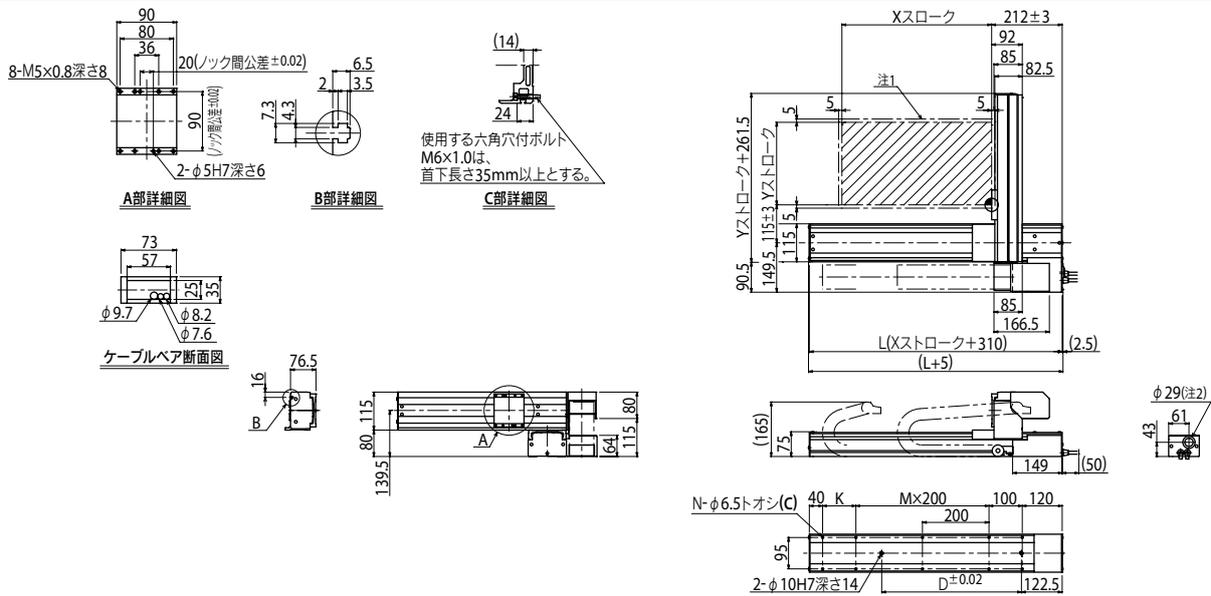
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、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。

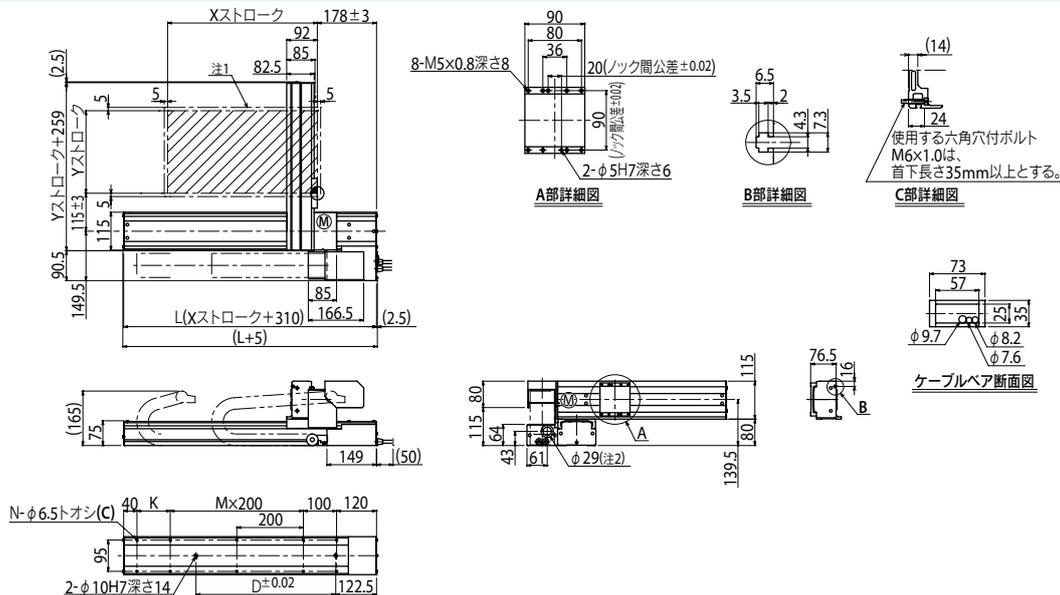
FXYx 2軸 A2



FXYx 2軸 A3



FXYx 2軸 A4



アプリケーション
LCM100
TRANSEVO
FLIP-X
PHASER
直交ロボット
XY-X
YK-XG
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
ターム
ターム
ターム
ターム
ターム
XZターム