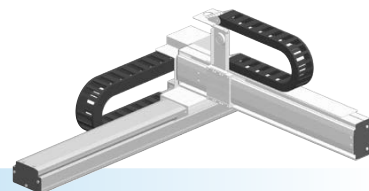


FXYx 2軸/IO

● アームタイプ ● ケーブルベア ● Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ



■ 注文型式

FXYx - C				IO		RCX320-2					
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	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム
		A1 A2 A3 A4	15~105cm	15~55cm		3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m					アプンバッテリー

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)

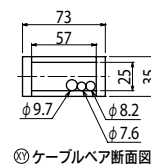
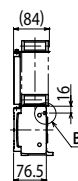
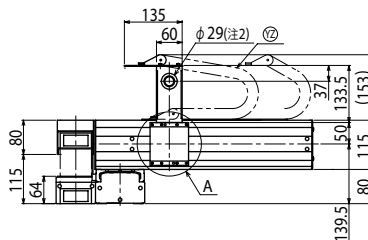
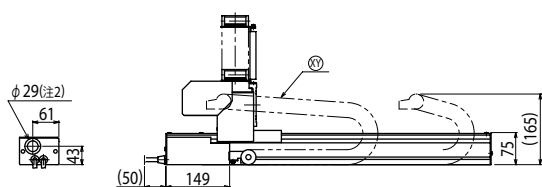
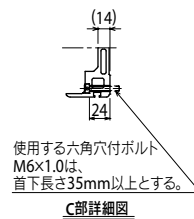
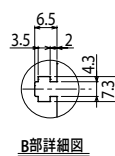
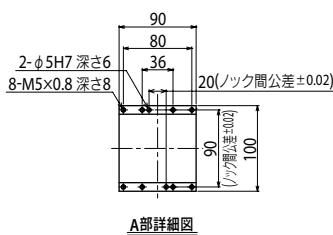
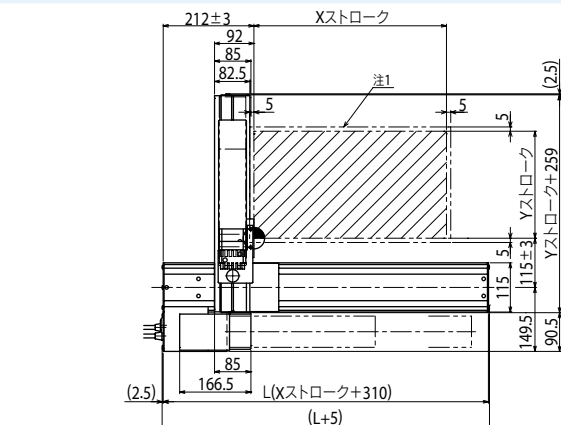
Yストローク(mm)	XY2軸
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

■ 適用コントローラ

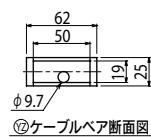
コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

FXYx 2軸/IO

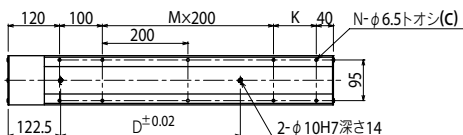
A1



⑩ ケーブルベア断面図



⑪ ケーブルベア断面図



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	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パ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。