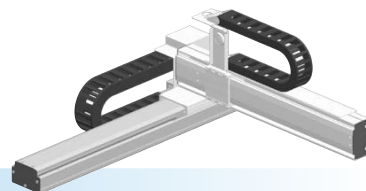


FXYx 2軸/IO

- 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		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	ZR軸	ケーブル長	適用コントローラ	CE対応	入出力選択1
A1			15~105cm	15~55cm		3L:3.5m	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}
A2						5L:5m			
A3						10L:10m			
A4									

- ※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。

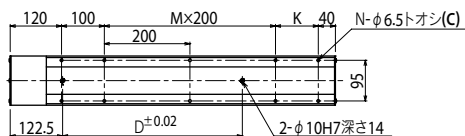
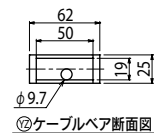
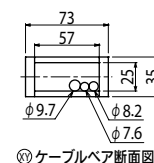
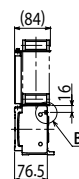
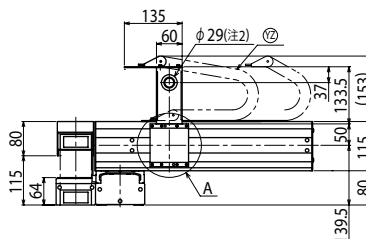
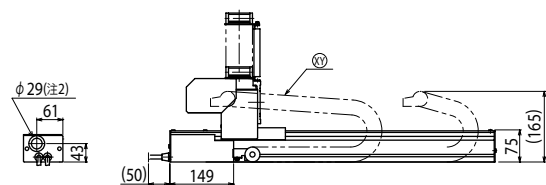
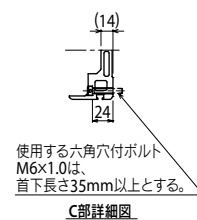
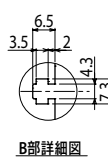
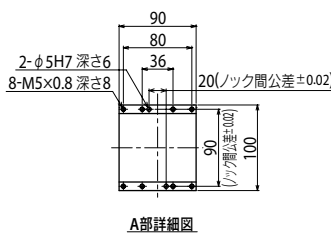
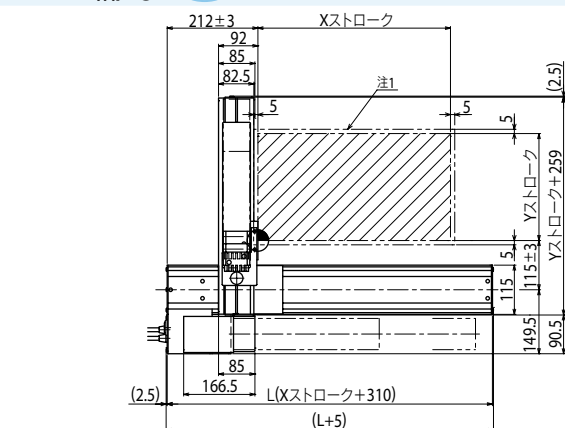
■ 最大可搬質量 (kg)

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/IO 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。