

HXYLx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

注文型式

HXYLx - C [] [] [] [] **RCX320-2** [] **R** [] [] [] [] [] []

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 / 制御軸数 - 安全規格 - 回生装置 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - ビジョンシステム - アフソバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4
 X軸ストローク: 115~205cm
 Y軸ストローク: 25~65cm
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

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 ^{※1}	F20N	F17
モータ出力 AC	400 W	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	1150~2050 mm	250~650 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. 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。
 ※3. 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。

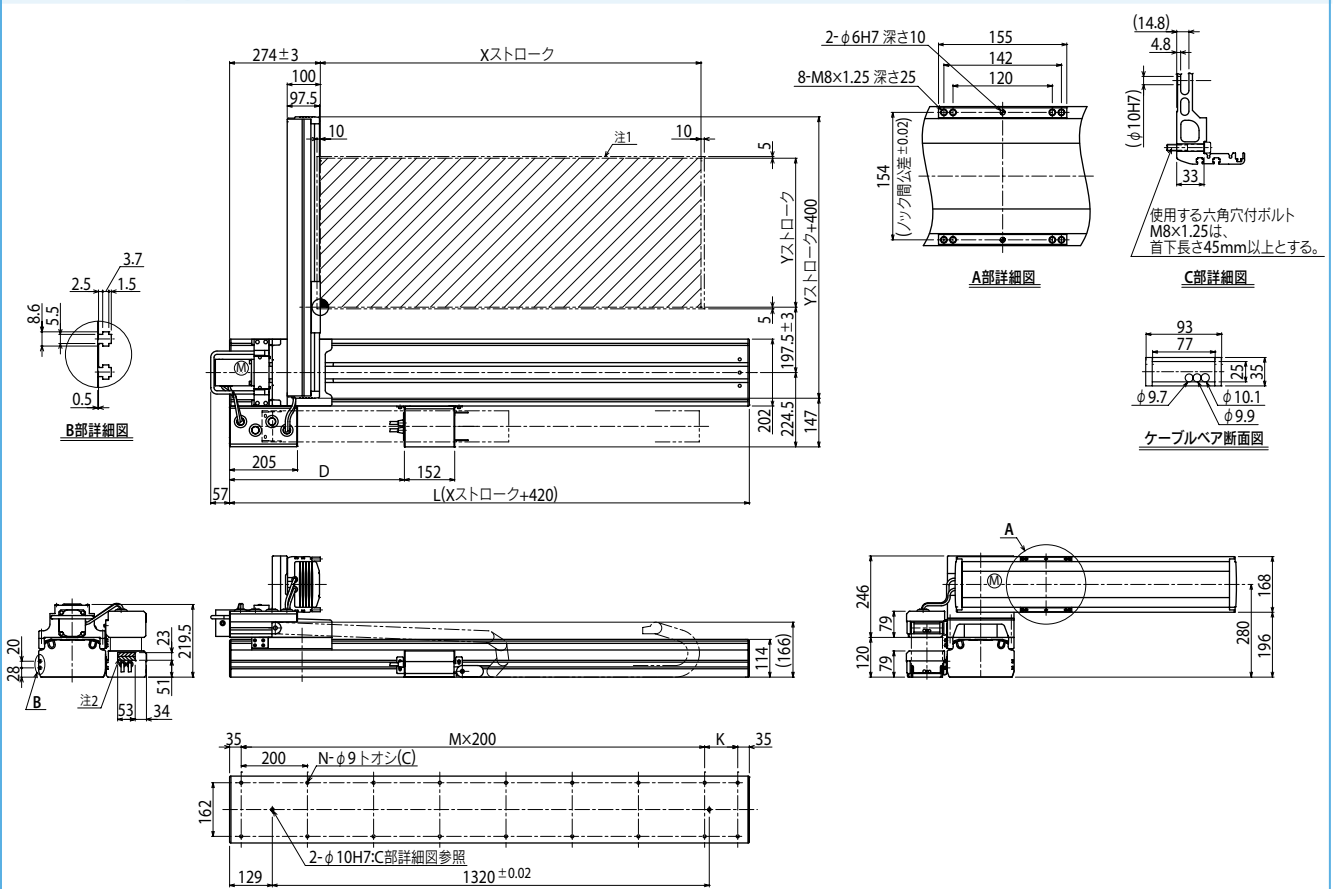
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	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

HXYLx 2軸 A1

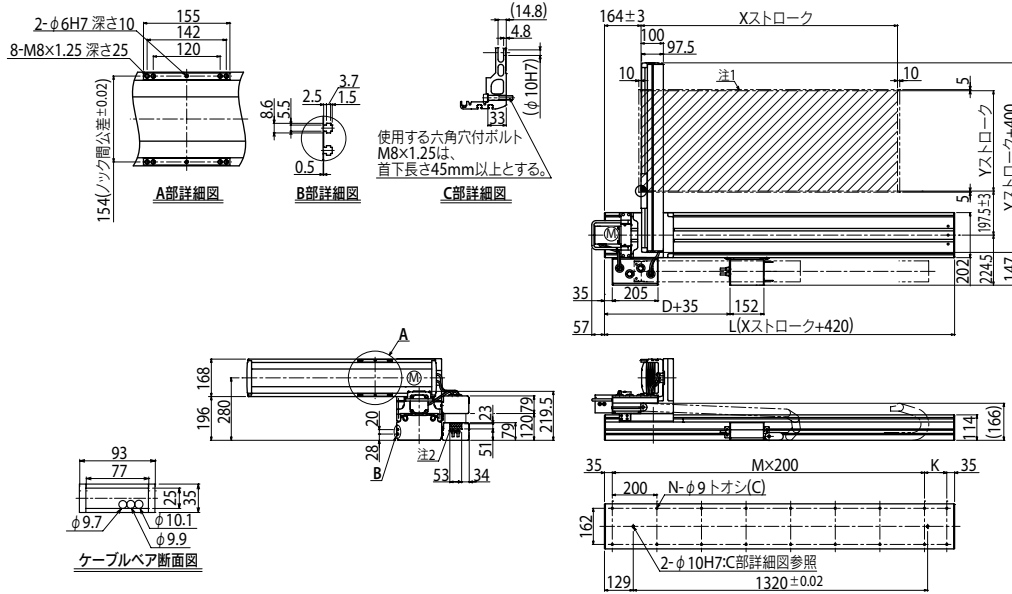


Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

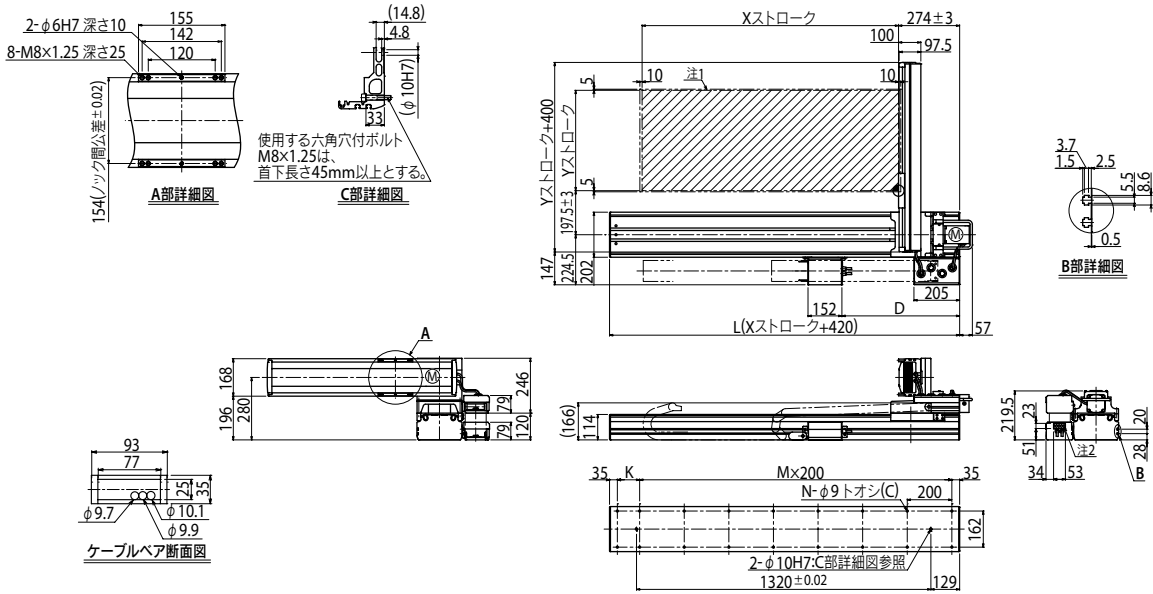
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. 斜線部及び未使用のグロメットはユーザー用のケーブル取り出し口として御使用頂けます。

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- フレーム
- ギョウ
- ギョウ
- ギョウ
- ギョウ
- ギョウ
- ギョウ
- ギョウ

HXYLx 2軸 **A2**



HXYLx 2軸 **A3**



HXYLx 2軸 **A4**

