

HXYLx 2軸

● アームタイプ ● ケーブルペア



■ 注文型式

HXYLx - C					RCX222HP		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	CE対応	回生装置	入出力選択1
		A1	115～205cm	25～65cm	3L: 3.5m	RCX222HP	無記入: 標準	R: RG2	無記入: なし
		A2			5L: 5m		E: CE仕様		N1: OPDI024/16 (NPN) ^{※1}
		A3			10L: 10m				P1: OPDI024/17 (PNP)
		A4							EN: Ethernet ^{※3}
									YC: YC-Link ^{※2}

※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 ^{※1}	F20N	F17
モータ出力 AC (W)	400	400
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.04	±0.01
駆動方式	ボールネジ(C10級)	ボールネジ(C7級)
ボールネジリード(減速比) (mm)	20	20
最高速度 (mm/sec)	1200	1200
動作範囲 (mm)	1150～2050	250～650
ロボットケーブル長 (m)	標準: 3.5 オプション: 5, 10	

※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。

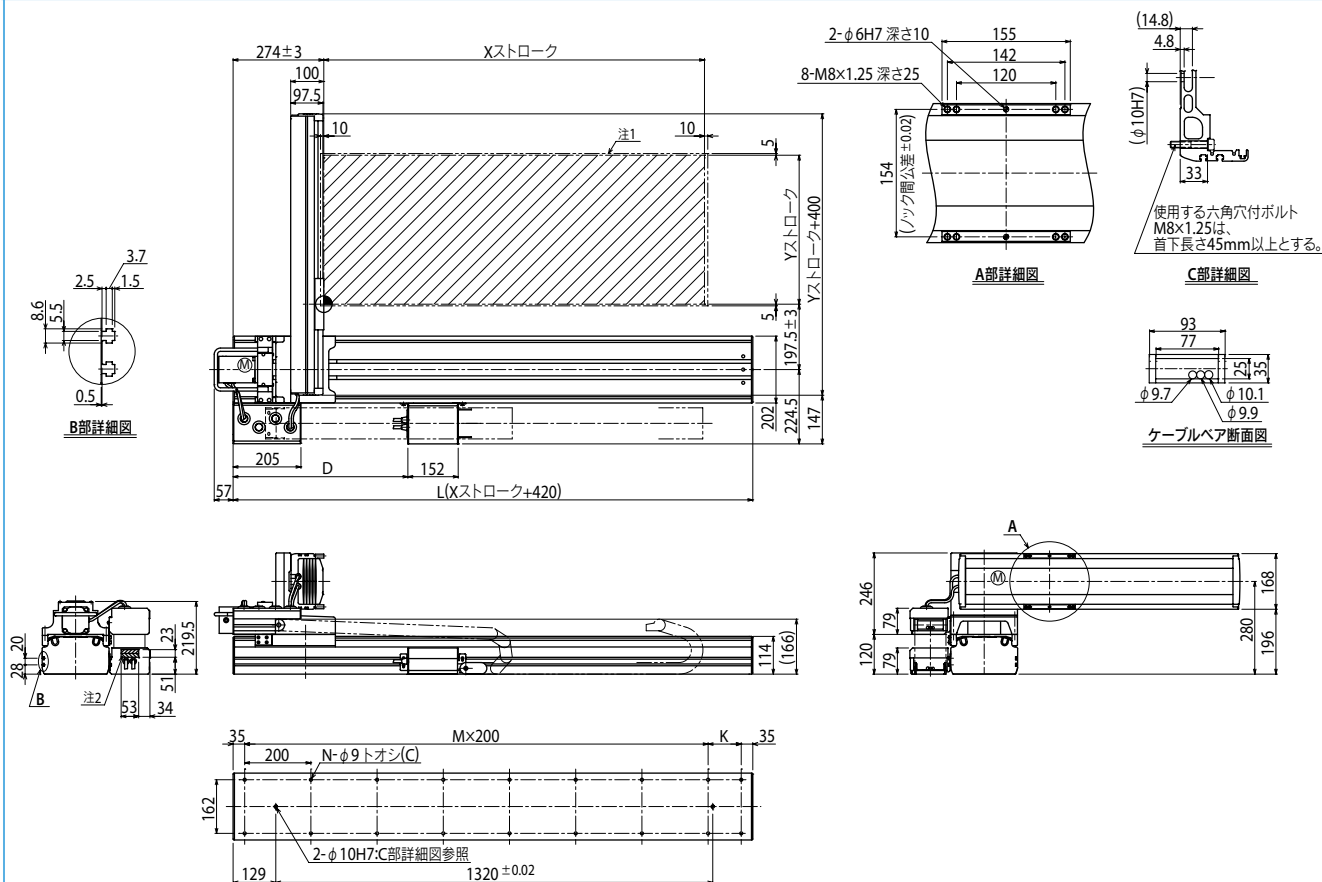
■ 最大可搬質量 (kg)

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
RCX222HP-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	24	24	26	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パ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。

