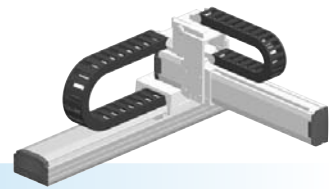


MXYx 2軸/IO

- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸/IO用ケーブルベア追加タイプ



■ 注文型式

MXYx - C - [] - [] - **IO** - [] - **RCX222** - [] - **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	ZR軸	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	入出力選択2
A1	A1	A1	25~125cm	15~65cm		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	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}
A2											
A3											
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 ^{※1}	F17	F14H
モータ出力 AC (W)	400	200
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.01	±0.01
駆動方式	ボールネジ (C7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)	250~1250	150~650
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。
 ※3. X軸ストロークが850mm以上るとき、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。

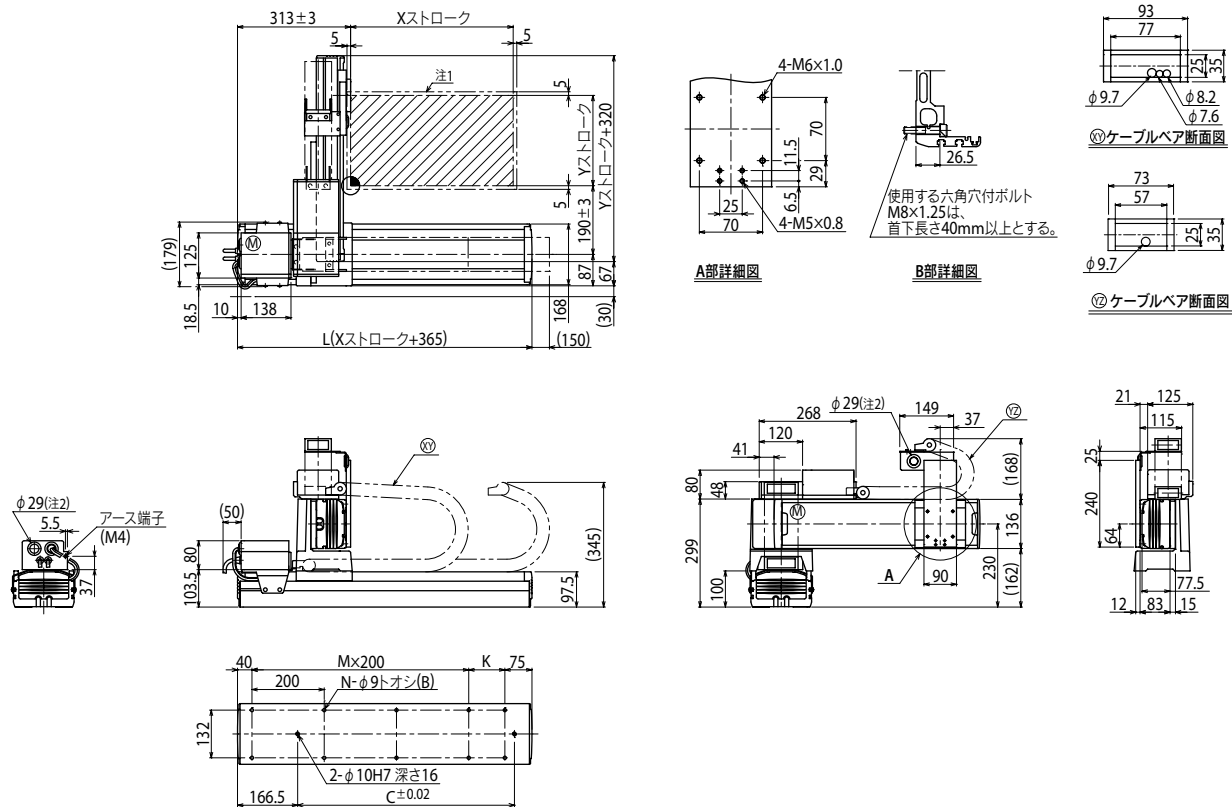
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	29
250	29
350	24
450	19
550	19
650	15

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX222-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

MXYx 2軸/IO (A1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200				960		840	720	600	480
	速度設定		-				80%		70%	60%	50%	40%

- 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850mm以上るとき、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。