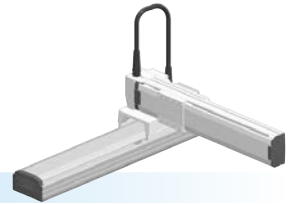


MXYx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル



注文型式

MXYx - S [] [] [] [] **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	アプソバッテリー
A1			25~85cm	15~65cm	3L:3.5m							
A2					5L:5m							
A3					10L:10m							
A4												

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}	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~850 mm	150~650 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。
 ※4. X軸ストロークが850mm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。

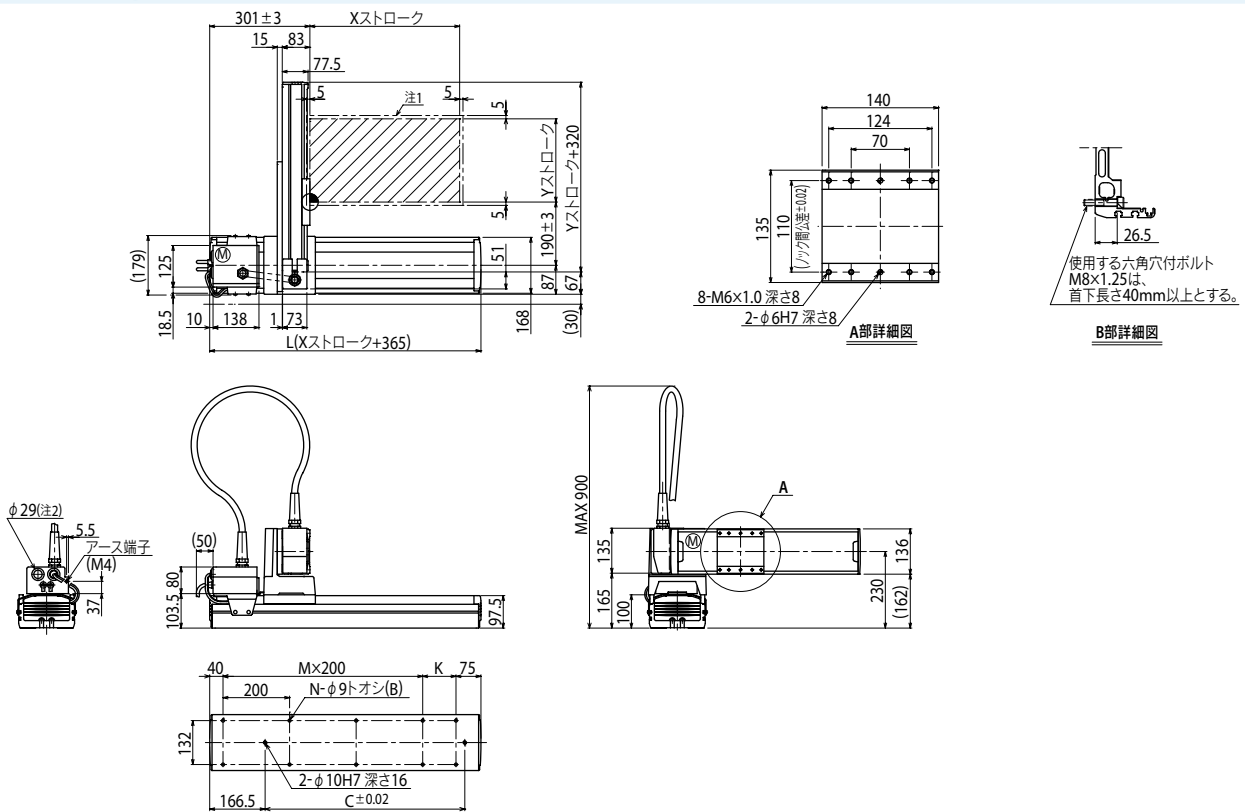
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

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

MXYx 2軸 A1



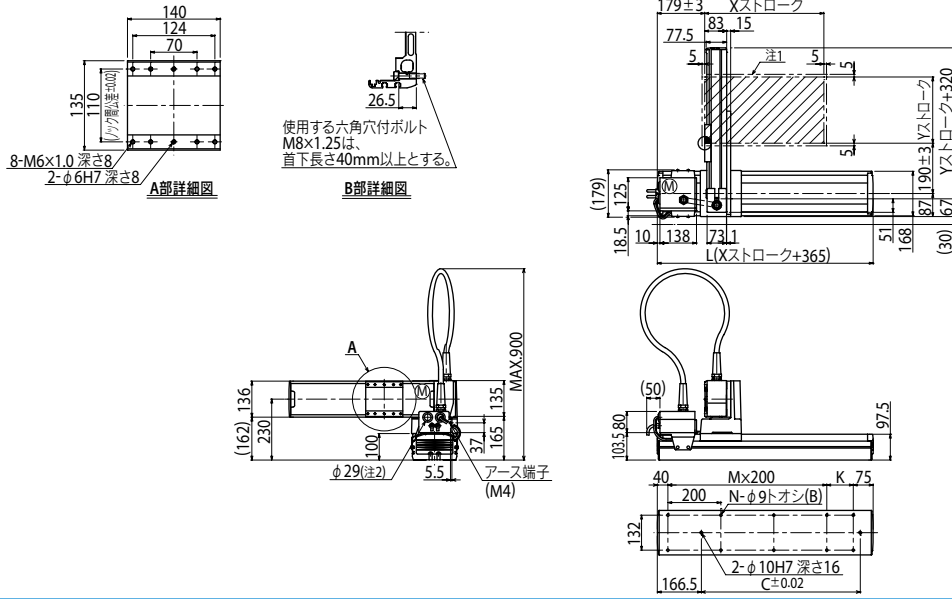
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	615	715	815	915	1015	1115	1215
K	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650	
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸			1200		960	
	速度設定			-		80%	

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。

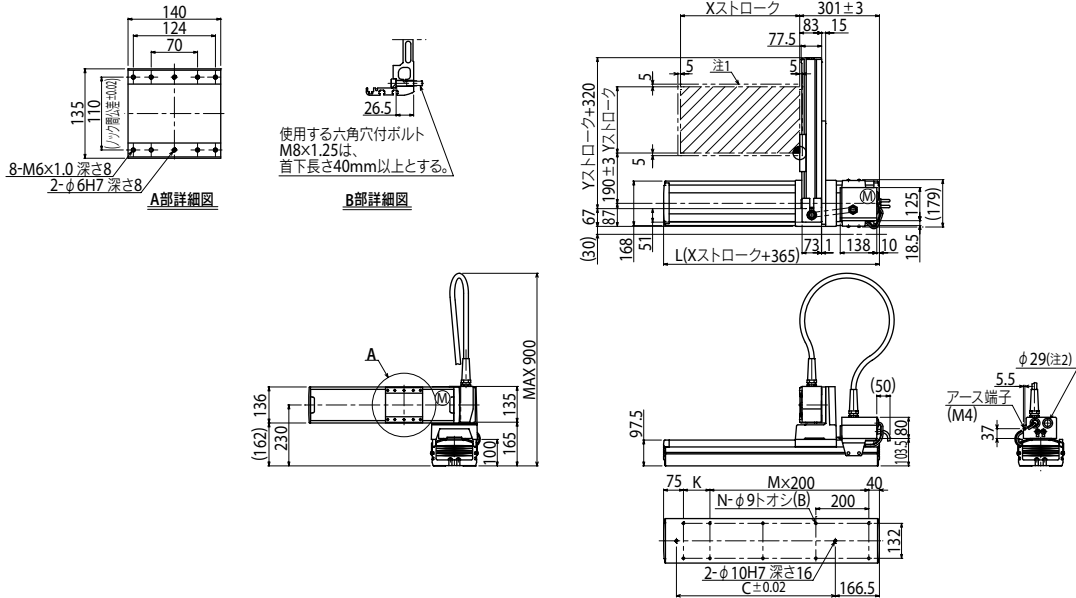
注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

ユニファイドロボポット	LCMR200
単軸ロボポット	GX
ユニファイドロボポット	LCM100
ユニファイドロボポット	YK-X
単軸ロボポット	Robonity
ユニファイドロボポット	PHASER
単軸ロボポット	FLIP-X
小型単軸ロボポット	TRANSERO
直交ロボポット	XY-X
ヒック&スライズ	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種機器	INFORMATION
フレーム	フレーム
ケーブル	ケーブル
ケーブル	ケーブル
ケーブル	ケーブル
ケーブル	ケーブル
ケーブル	ケーブル
ケーブル	ケーブル

MXyX 2軸 A2



MXyX 2軸 A3



MXyX 2軸 A4

