

# NXY 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

**NXY - C**

**RCX320-2**

**R**

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A3	X軸ストローク 50~200cm	Y軸ストローク 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	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
--------	------	-----------------	---------------------	--------------------	--------------------------------------	-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	--------------

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	N15	F14
モータ出力 AC	400 W	100 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φ15	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	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	500~2000 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。

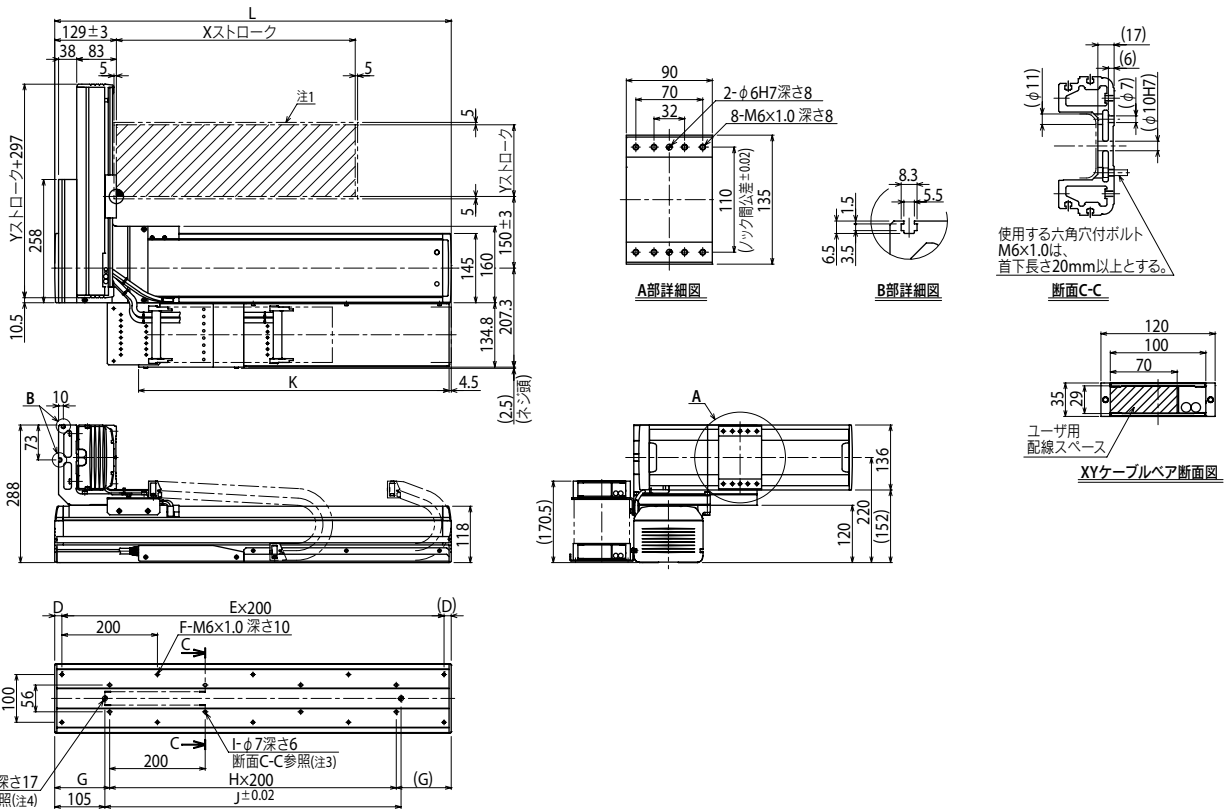
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

## 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/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

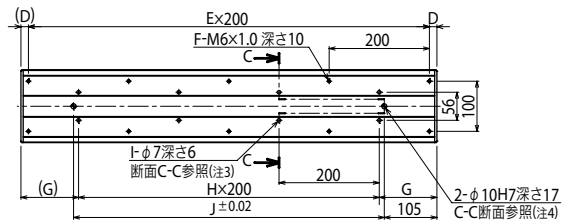
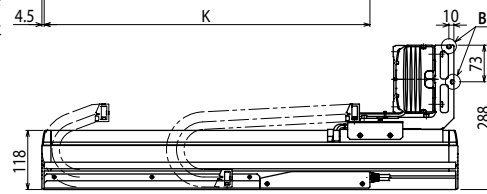
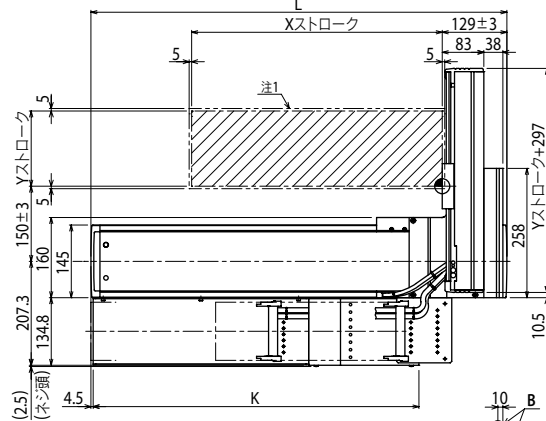
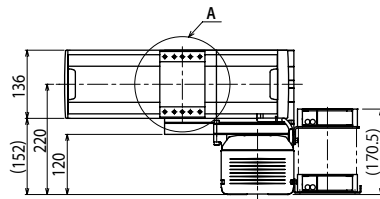
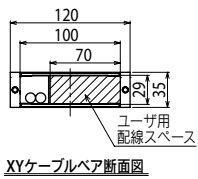
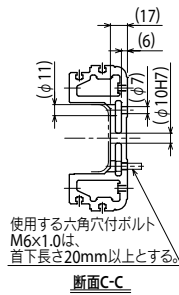
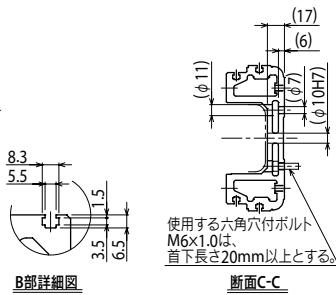
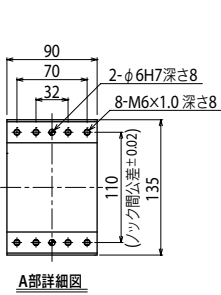
## NXY 2軸 A1



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	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. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。  
 注3. φ7を使用している際は、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。  
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注5. ユーザー用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

NXY 2軸 A3



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	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. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更も可能ですが、R側原点への変更も可能です。  
 注3. φAを使用している際は、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。  
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。