



■ 注文型式

NXY	- C					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	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 A3	50~200cm	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}

※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}	N15	F14
モータ出力 AC (W)	400	100
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) φ15	ボールネジ (C7級) φ15
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)	500~2000	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。

■ 最大可搬質量

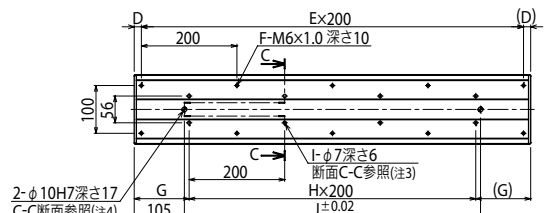
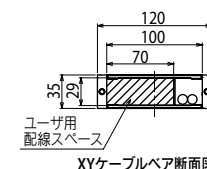
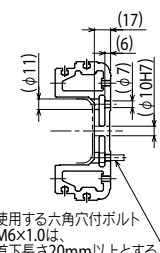
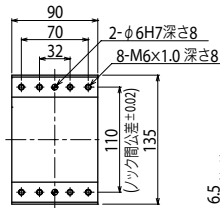
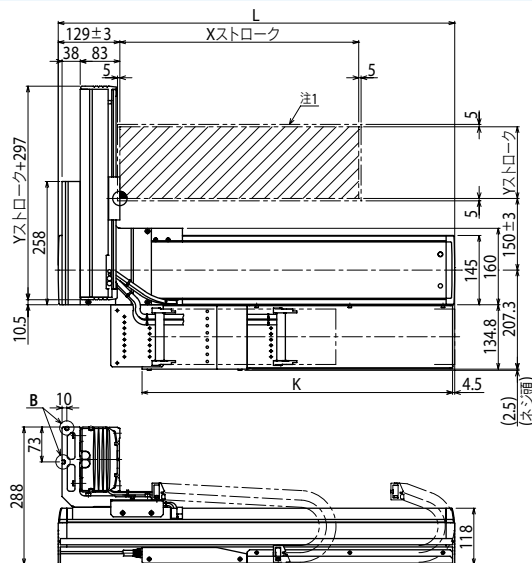
(kg)

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
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

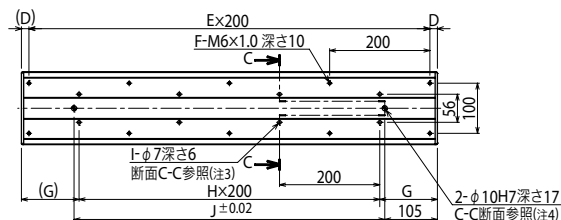
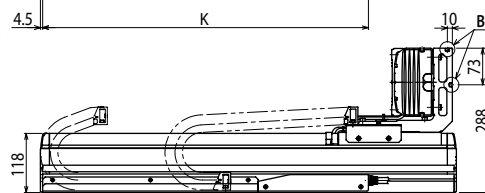
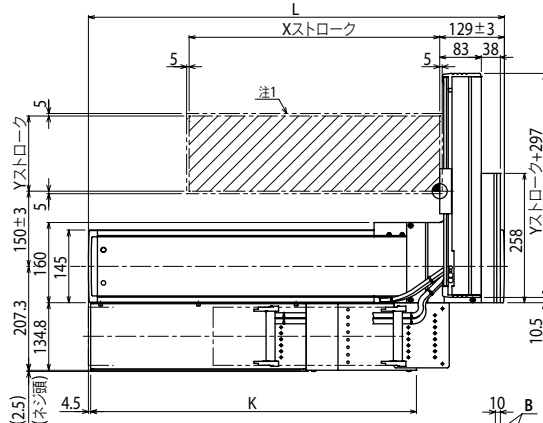
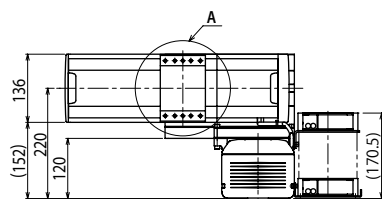
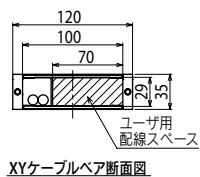
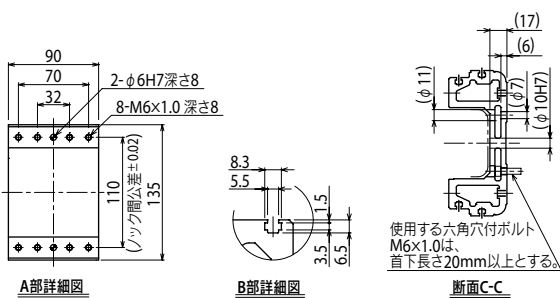
NXY 2軸 A1



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プによる停止位置です。
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。
 注3. 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プ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ありとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。
 注3. φAを使用している場合、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。