

# PXYx

## 2軸



● アームタイプ ● ケーブルペア

### 注文型式

## PXYx - C

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
A1	A1	A1	15~65cm	5~30cm	3L:3.5m
A2	A2	A2			5L:5m
A3	A3	A3			10L:10m
A4	A4	A4			

## RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アゾンバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	----------	----------

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 <sup>※1</sup>	—	T4H
モータ出力 AC	60 W	30 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.02 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ12	ボールネジφ8
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	12 mm	12 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	720 mm/sec	720 mm/sec
動作範囲	150~650 mm	50~300 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650mm以上するとき、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

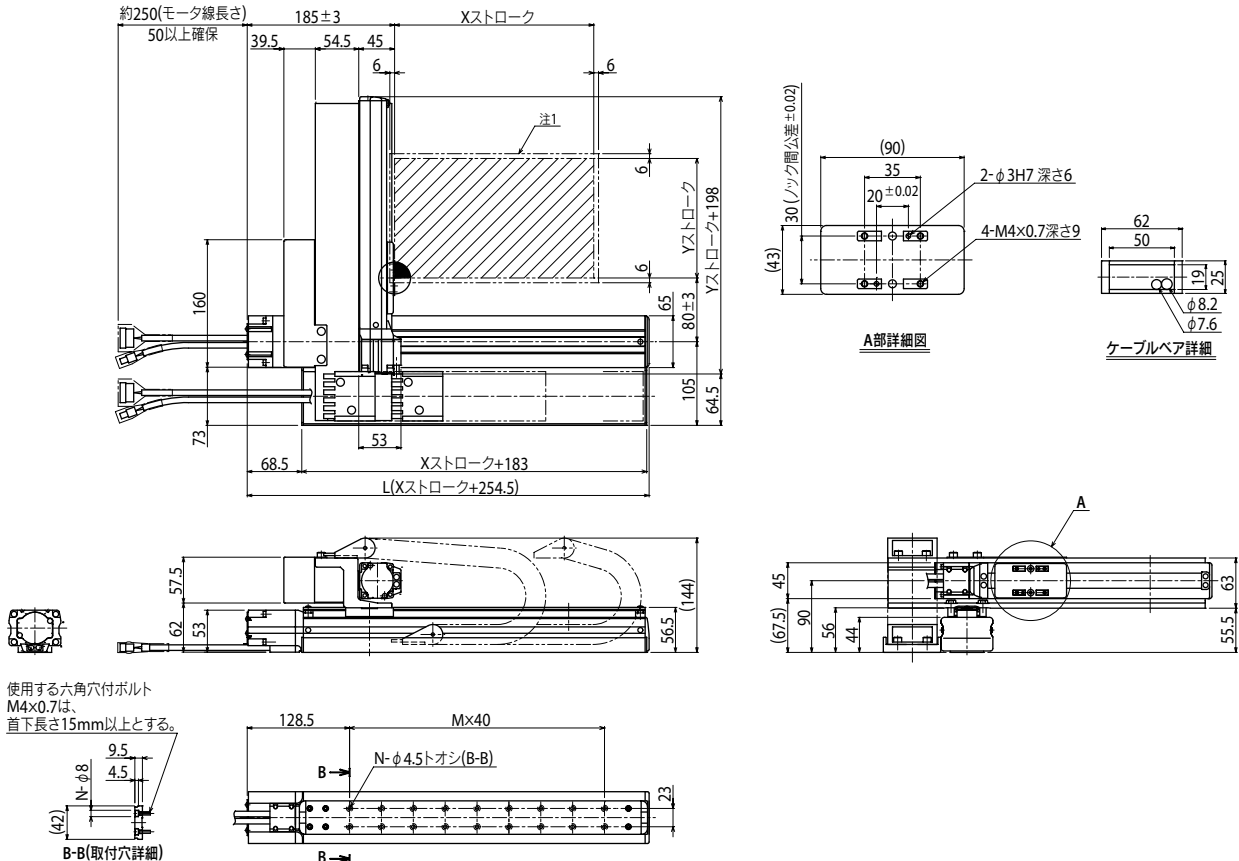
(kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	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

### PXYx 2軸 A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650
L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5	904.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38

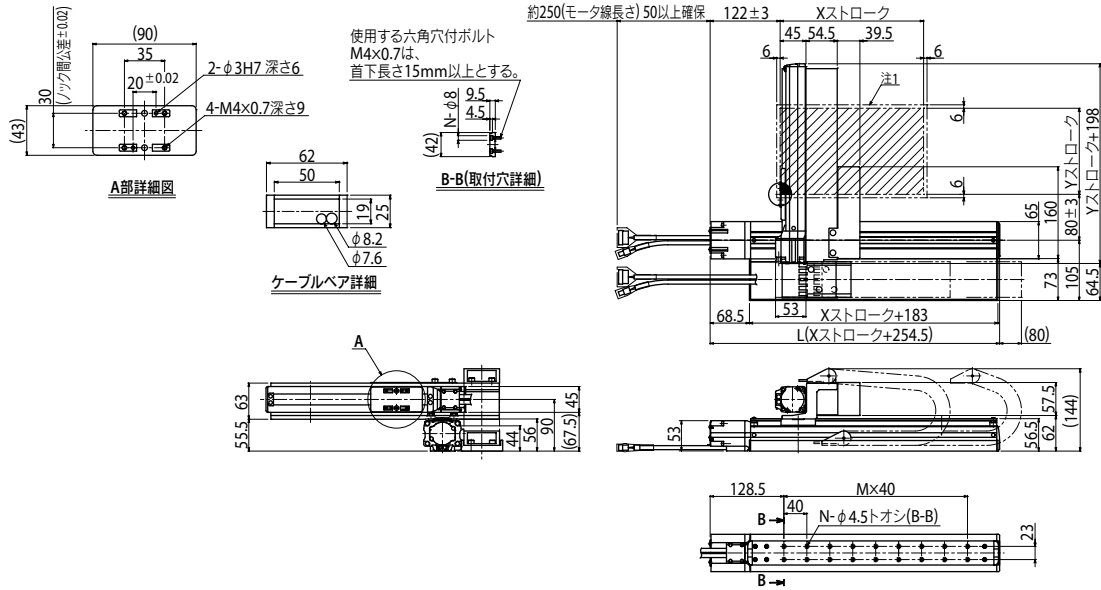
  

Yストローク	50	100	150	200	250	300
ストローク別最高速度 <sup>※2</sup>	720					600
速度設定 (mm/sec)	X軸					
		—				

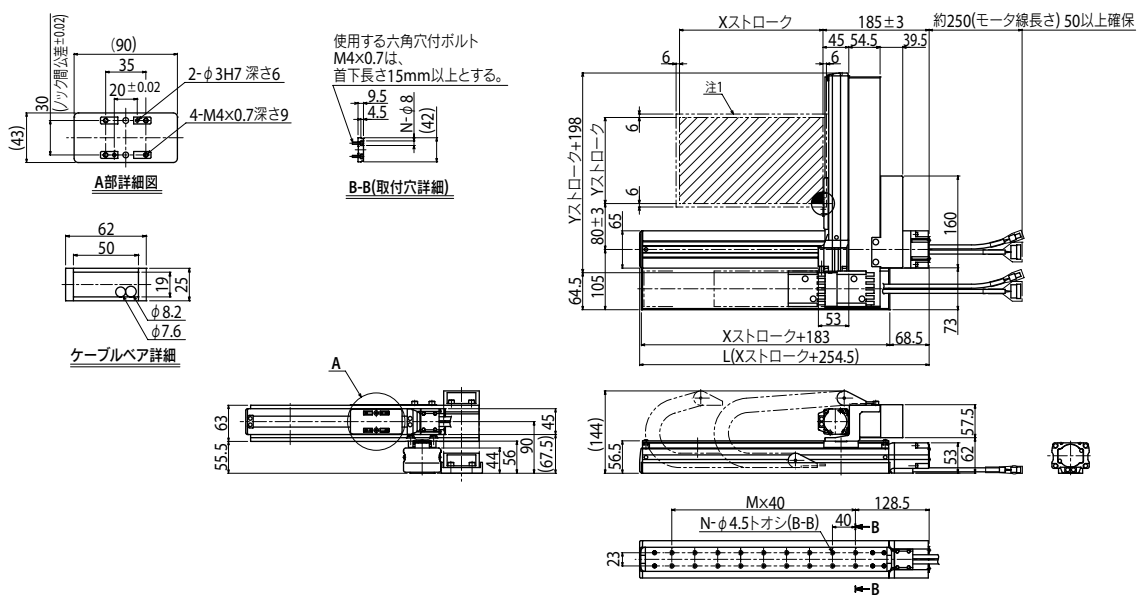
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが650mm以上するとき、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。

PXYx 2軸 A2



PXYx 2軸 A3



PXYx 2軸 A4

