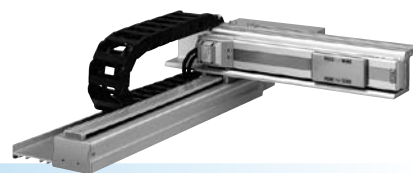


PXYx 2軸

● アームタイプ ● ケーブルベア



■ 注文型式

PXYx - C					RCX222			
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	入出力選択1
	A1		15~65cm	5~30cm	3L:3.5m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}
	A2				5L:5m			無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}
	A3				10L:10m			
	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}	—	T4H
モータ出力 AC (W)	60	30
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.02	±0.02
駆動方式	ボールネジ (C10級)	ボールネジ (C10級)
ボールネジリード (減速比) (mm)	12	12
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	720	720
動作範囲 (mm)	150~650	50~300
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650mm以上とき、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

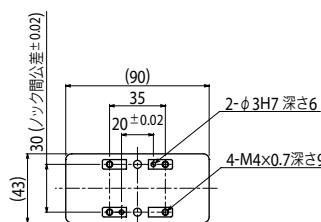
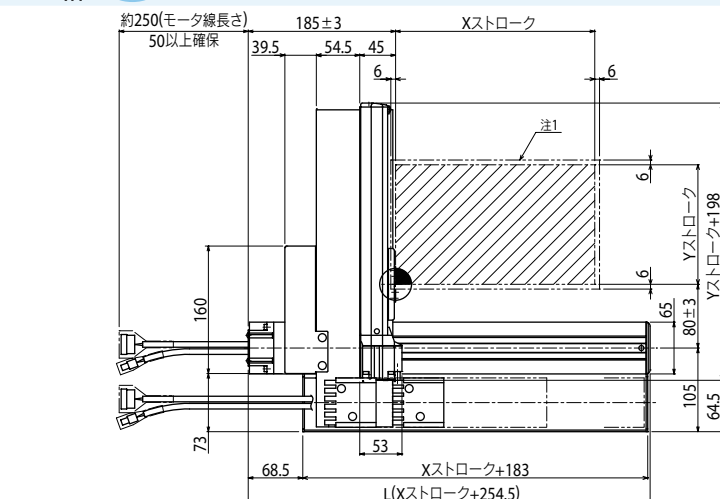
Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

■ 適用コントローラ

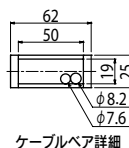
コントローラ	運転方法
RCX222	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

PXYx 2軸

A1



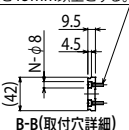
A部詳細図



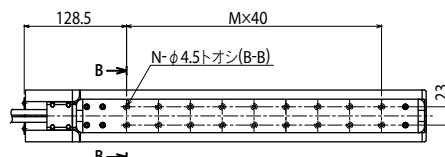
ケーブルベア詳細



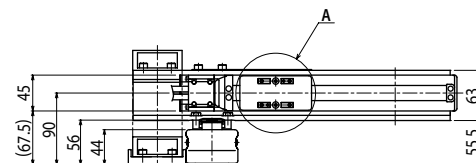
使用する六角穴付ボルト
M4×0.7は、
首下長さ15mm以上とする。



B-B (取付穴詳細)



B-B (取付穴詳細)



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 ^{※2}	X軸		720		600	
(mm/sec)	速度設定		—		83%	

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。

