

HXYLx 2軸

● ガントリタイプ ● ケーブルベア

■ 注文型式

HXYLx - C

ロボット本体

ケーブル

組合せ

G1

G2

G3

G4

X軸ストローク

115～205cm

Y軸ストローク

25～105cm

ケーブル長

3L:3.5m

5L:5m

10L:10m

RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

回生装置

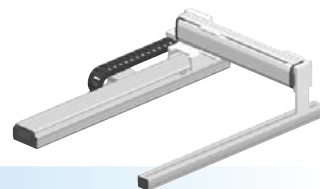
オプションA (OPA)

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}	F20N	F17
モータ出力 AC	400 W	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
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	1150～2050 mm	250～1050 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. Y軸のストロークが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

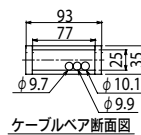
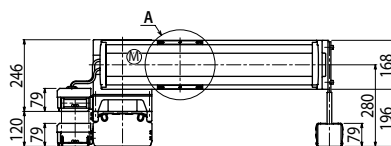
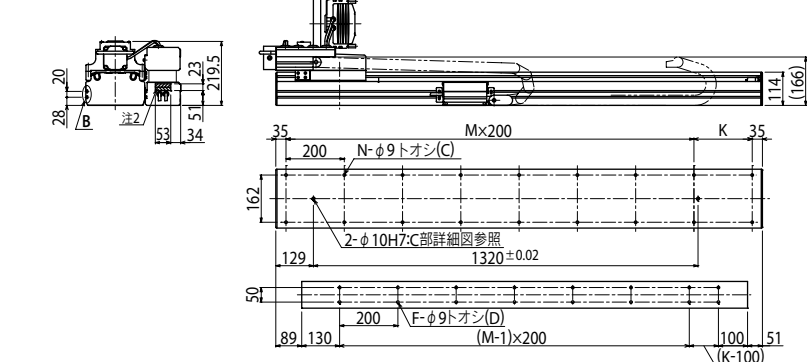
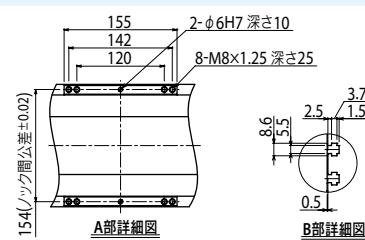
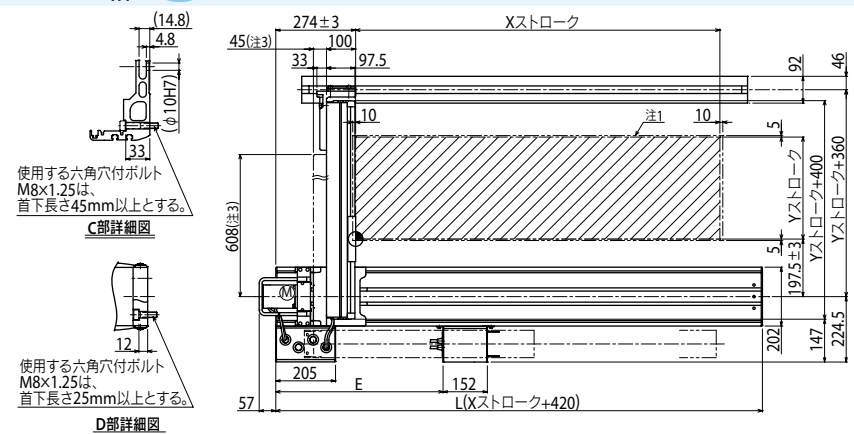
(kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
250～1050	50

■ 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

HXYLx 2軸 G1



Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
E	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
ストローク別最高速度 ^{※4} Y軸	1200					960	840	720		
速度設定	—					80%	70%	60%		

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. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上での取付けとなります。)

注4. Y軸のストロークが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。

