

HXYLx 2軸

● ガントリタイプ ● ケーブルベア



■ 注文型式

HXYLx - C [] [] [] [] **RCX222HP** [] **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
		G1 R2 R3 G4	115~205cm	25~105cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX222HP	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}	F20N	F17
モータ出力 AC (W)	400	400
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.04	±0.01
駆動方式	ボールネジ(C10級)	ボールネジ(C7級)
ボールネジリード(減速比) (mm)	20	20
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200
動作範囲 (mm)	1150~2050	250~1050
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. Y軸のストロークが850mm以上るとき、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。

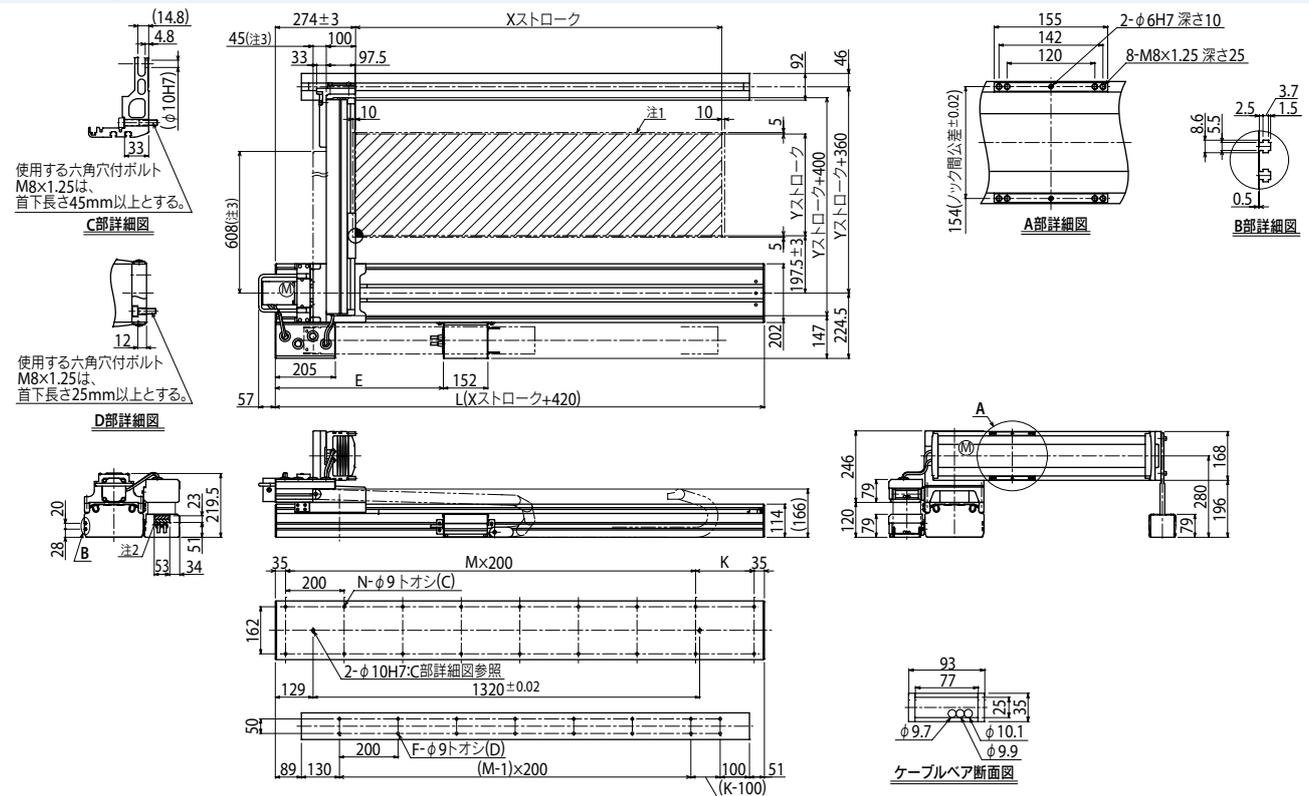
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
250~1050	50

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX222HP-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

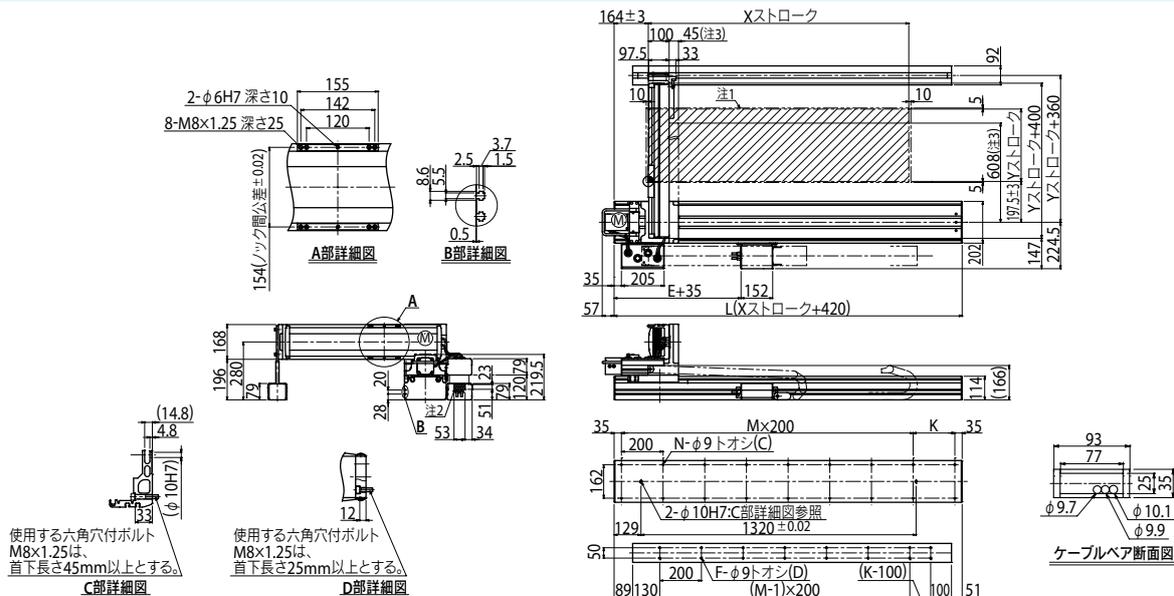


Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
E	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450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

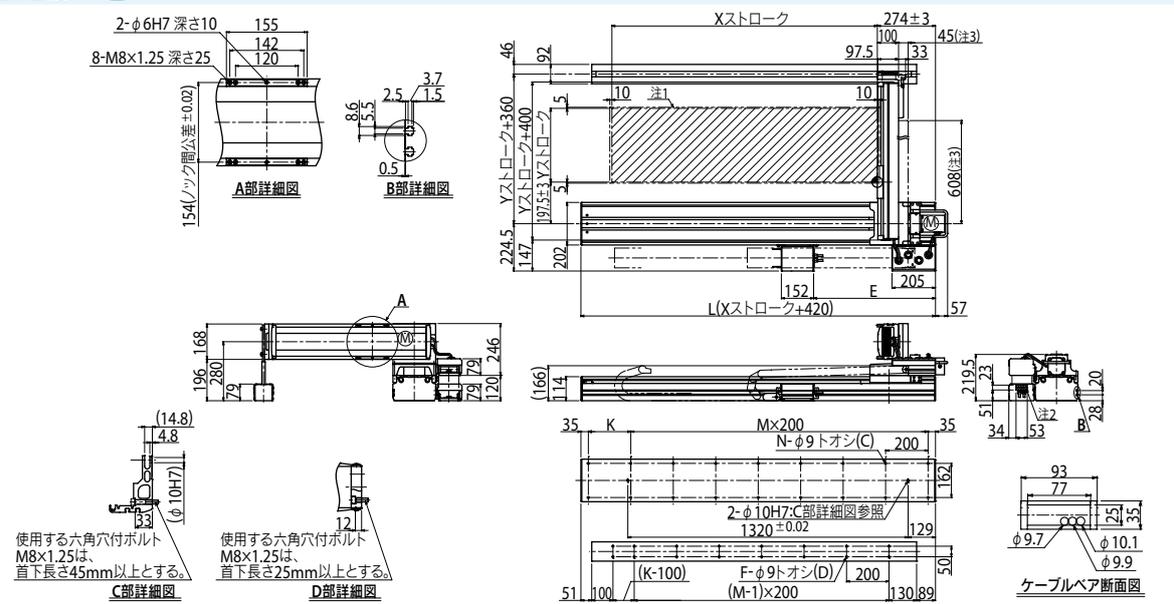
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
 注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上での取付けとなります。)

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。

HXYLx 2軸 G2



HXYLx 2軸 G3



HXYLx 2軸 G4

