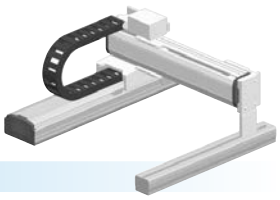
HXYx 2軸

●ガントリタイプ ●ケーブルベア



注文型式

HXYx - C - □ - □ - □ - □ - RCX320-2 - □ - 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/制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	25～125cm	25～105cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m							

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	F20	F17
モータ出力 AC	600 W	400 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 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	250～1250 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. X軸、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。

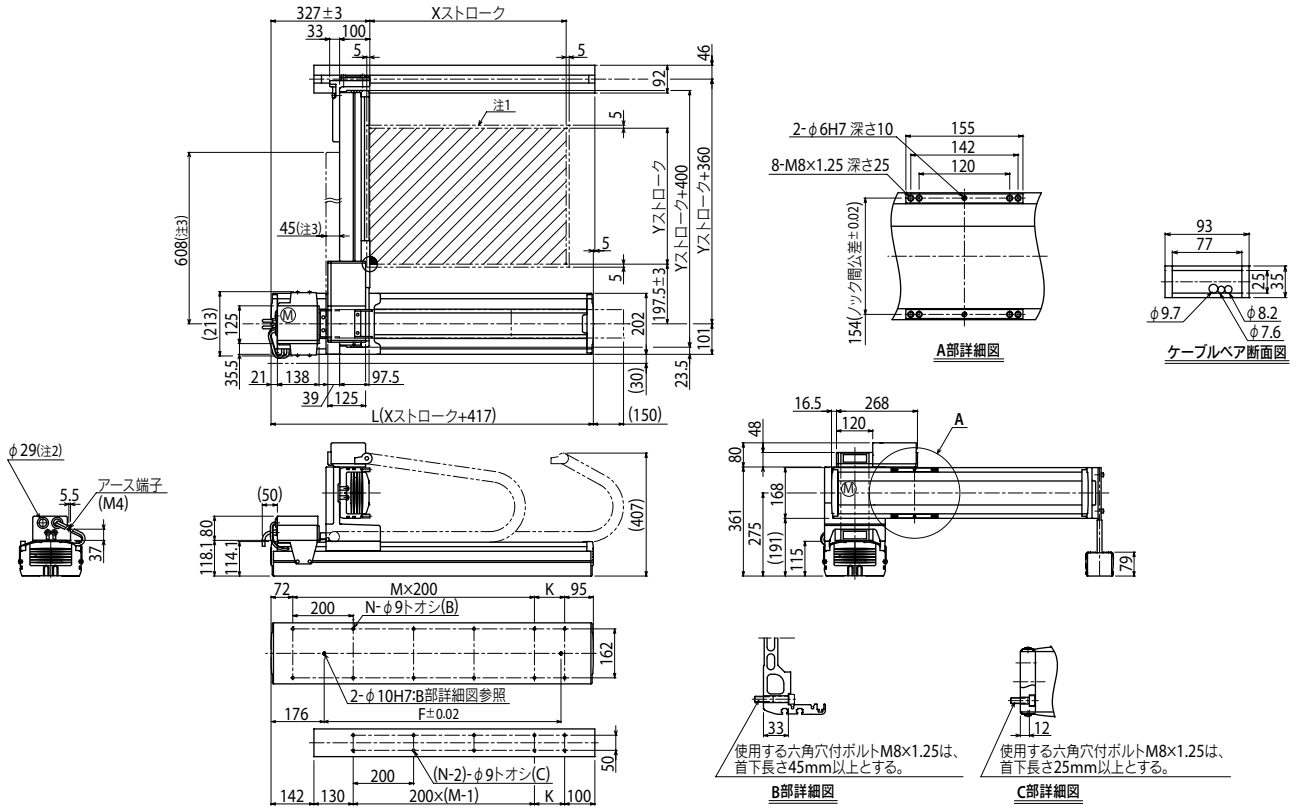
最大可搬質量 (kg)

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

HXYx 2軸 G1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

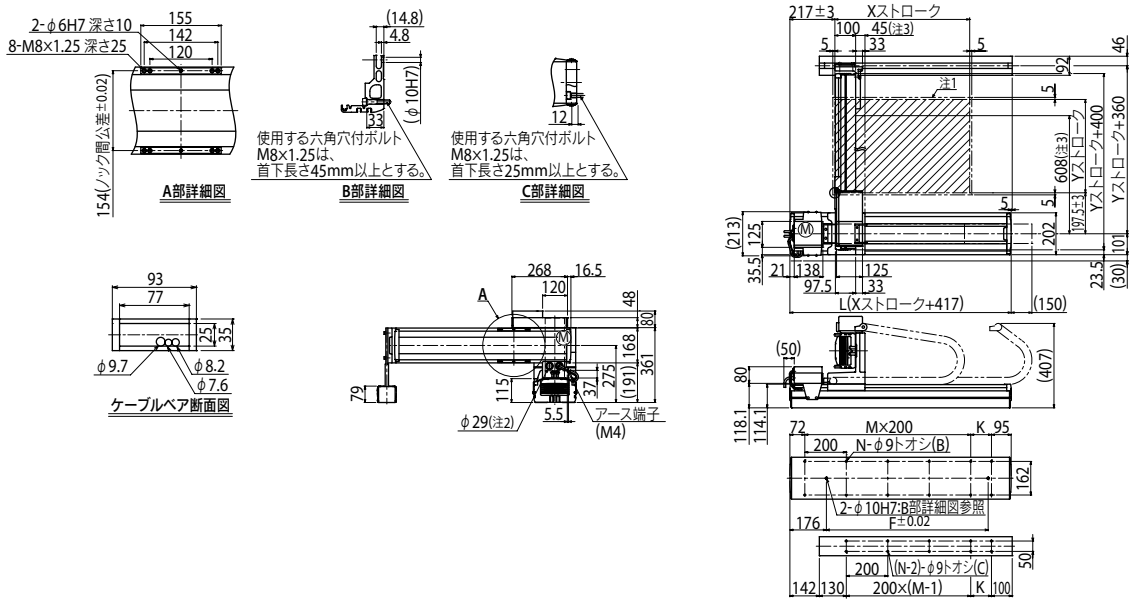
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. 強化ブラケットの寸法です。（Yストローク750以上での取付けとなります。）

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注4 (mm/sec) X軸	1200						960	840	720	600	480
Y軸	1200						960	840	720		
速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%

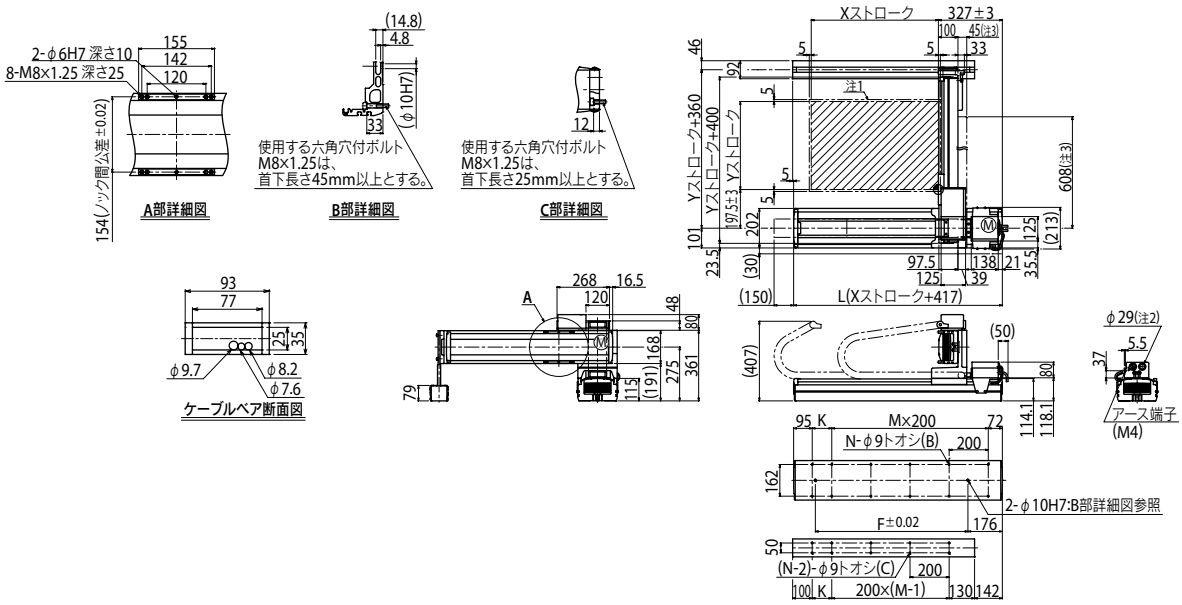
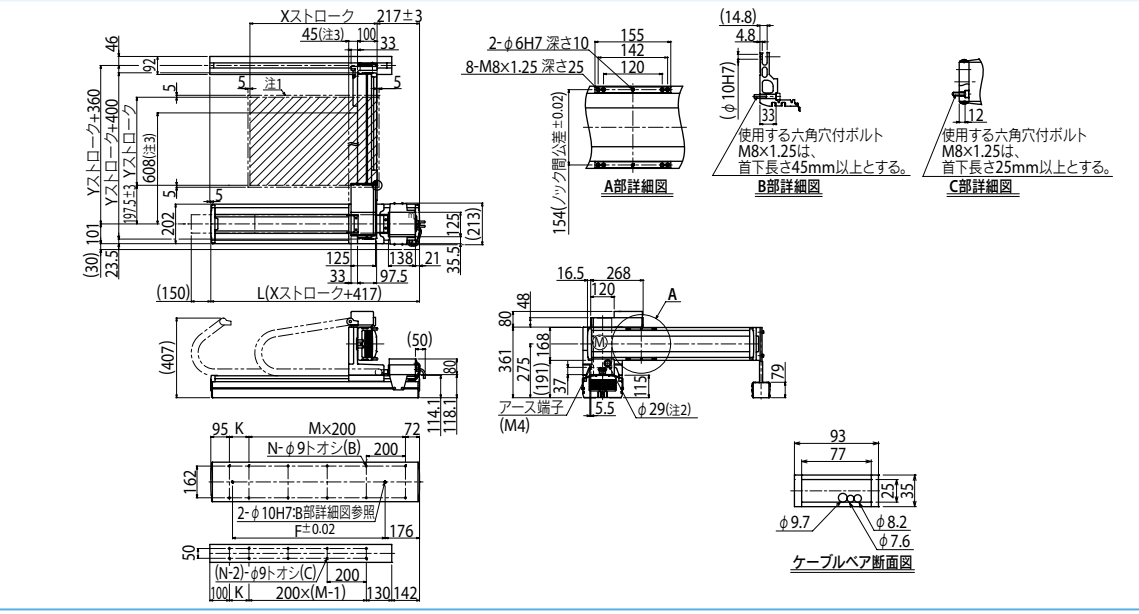
注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

HXYx 2軸 G2



HXYx 2軸 G3



HXYx 2軸 G4