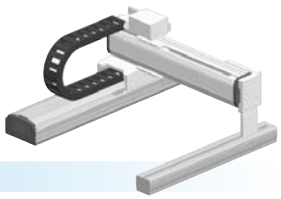
HXYx 2軸

● ガントリタイプ ● ケーブルベア



注文型式

HXYx- 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 G2 G3 G4	25～125cm	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：OP.DIO24/16(NPN)※1 P1：OP.DIO24/17(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	F20	F17
モータ出力 AC（W）	600	400
繰り返し位置決め精度※2（mm）	±0.01	±0.01
駆動方式	ボールネジ（C7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）	250～1250	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. 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。

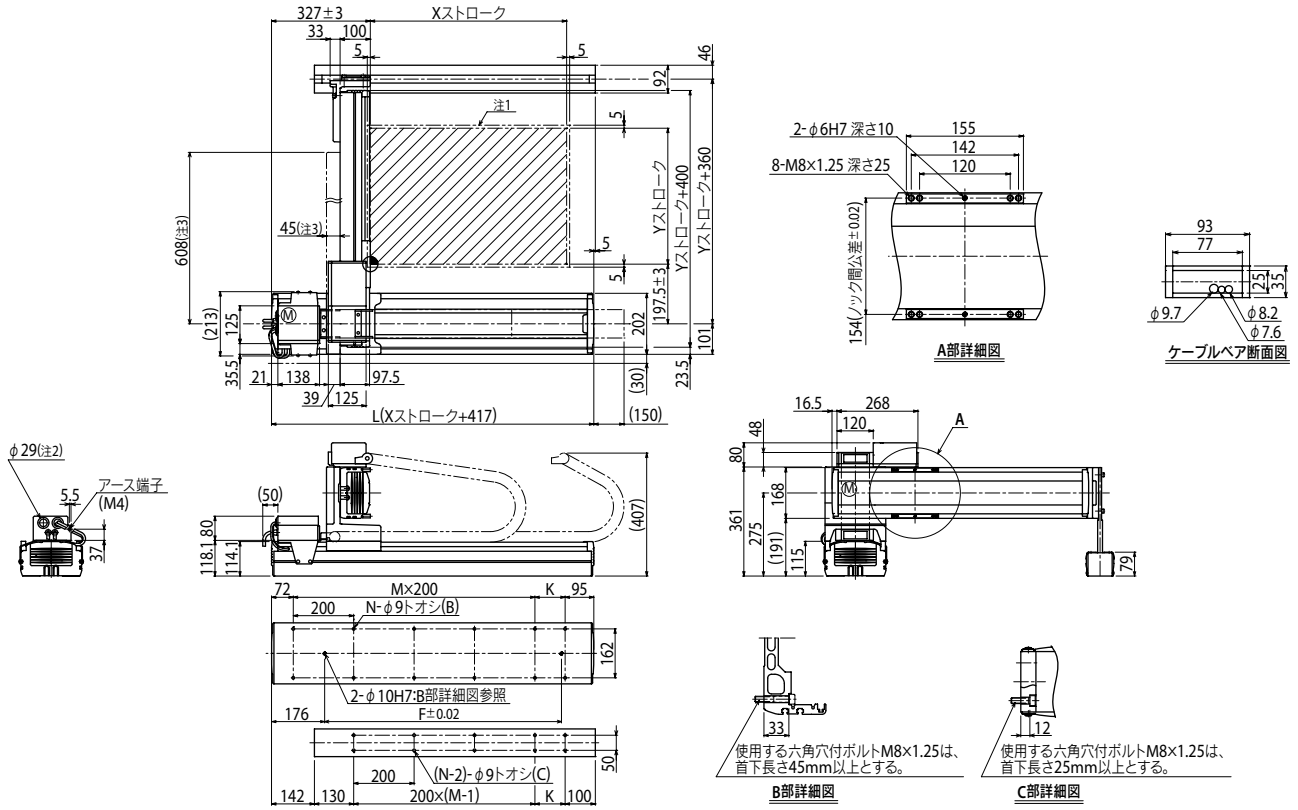
最大可搬質量 (kg)

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
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

HXYx 2軸 G1



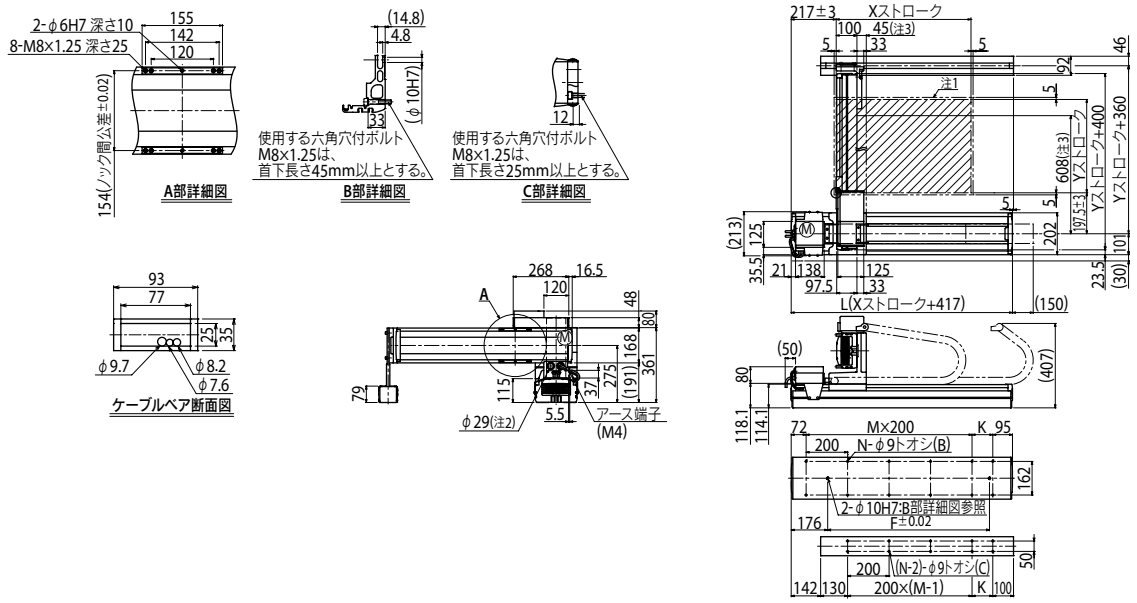
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

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
ストローク別最高速度注4 (mm/sec) Y軸	1200						960	840	720		
ストローク別最高速度注4 (mm/sec) 速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%

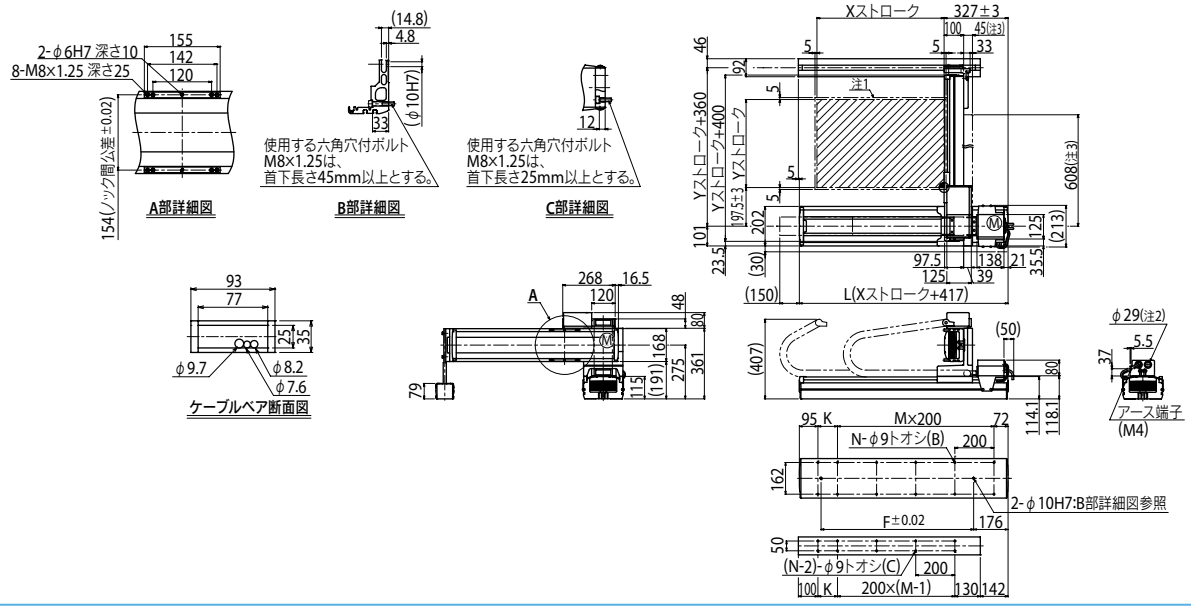
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. 強化ブラケットの寸法です。（Yストローク750以上での取付けとなります。）

注4. 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。

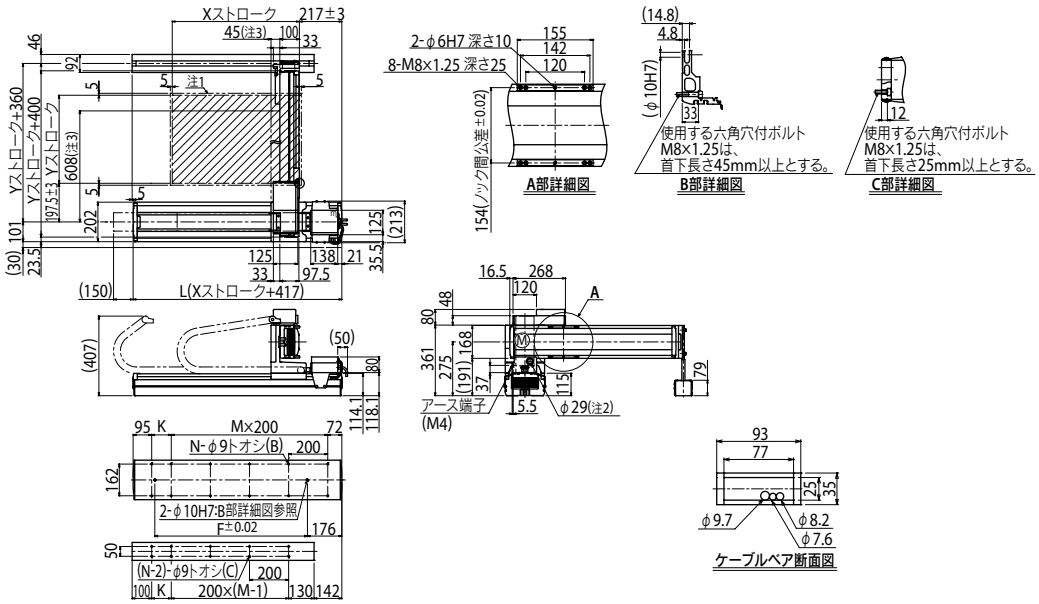
HXYx 2軸 G2



HXYx 2軸 G3



HXYx 2軸 G4



適用コントローラ RCX222 ▶ 482