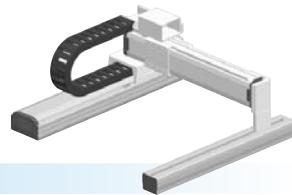


MXYx 2軸

● ガントリタイプ ● ケーブルペア



■注文型式

MXYx - C	[]	[]	[]	[]	RCX320-2	[]	R	[]	[]	[]	[]
ロボット本体	- ケーブル	- 組合せ	X軸ストローク 25~125cm	Y軸ストローク 15~85cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	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

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}	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{*2}	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールねじφ20	ボールねじφ15
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	150~850 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軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールねじ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標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。

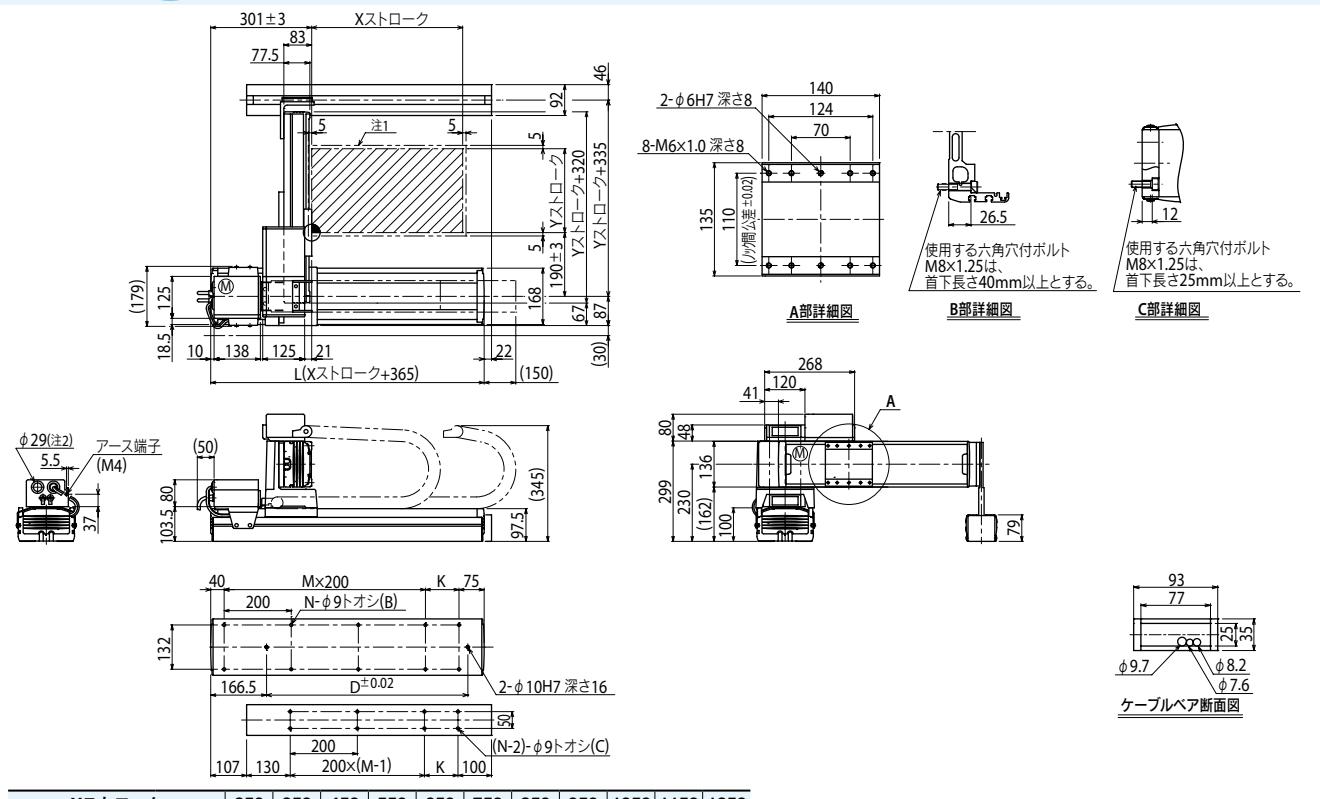
■最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
150	30
250	30
350	30
450	30
550	30
650	30
750	25
850	20

■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

MXYx 2軸 G1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	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	150	250	350	450	550	650	750	850
X軸	1200					960	840	720

ストローク別最高速度 ^{*3} (mm/sec)	X軸		Y軸	
	速度設定	—	速度設定	—
	1200		960	780
	—	80%	70%	60%

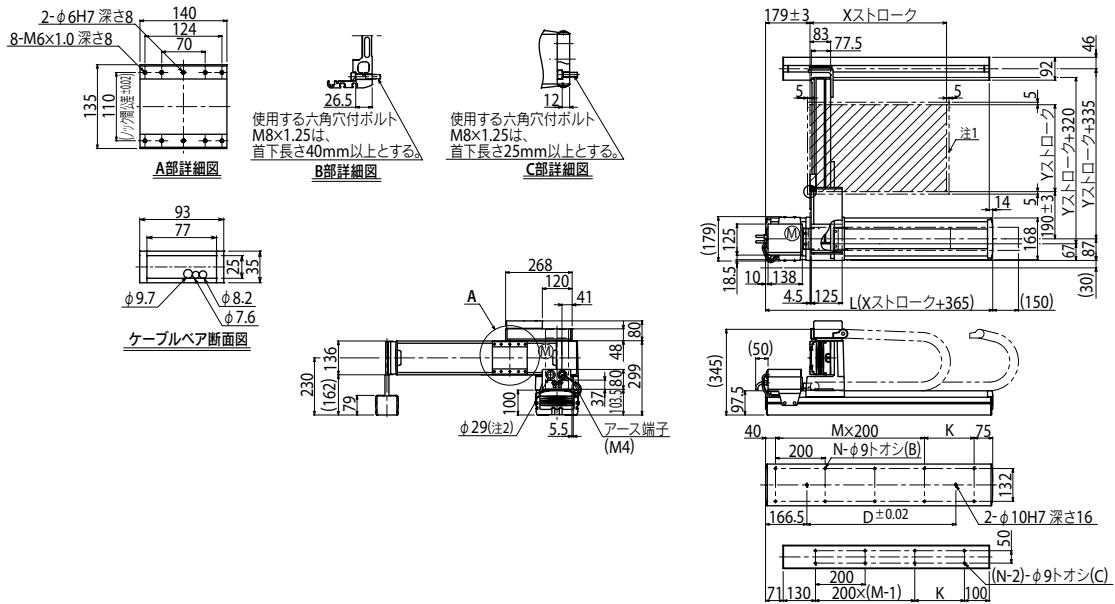
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. ユーザ用のケーブル取り出しへです。

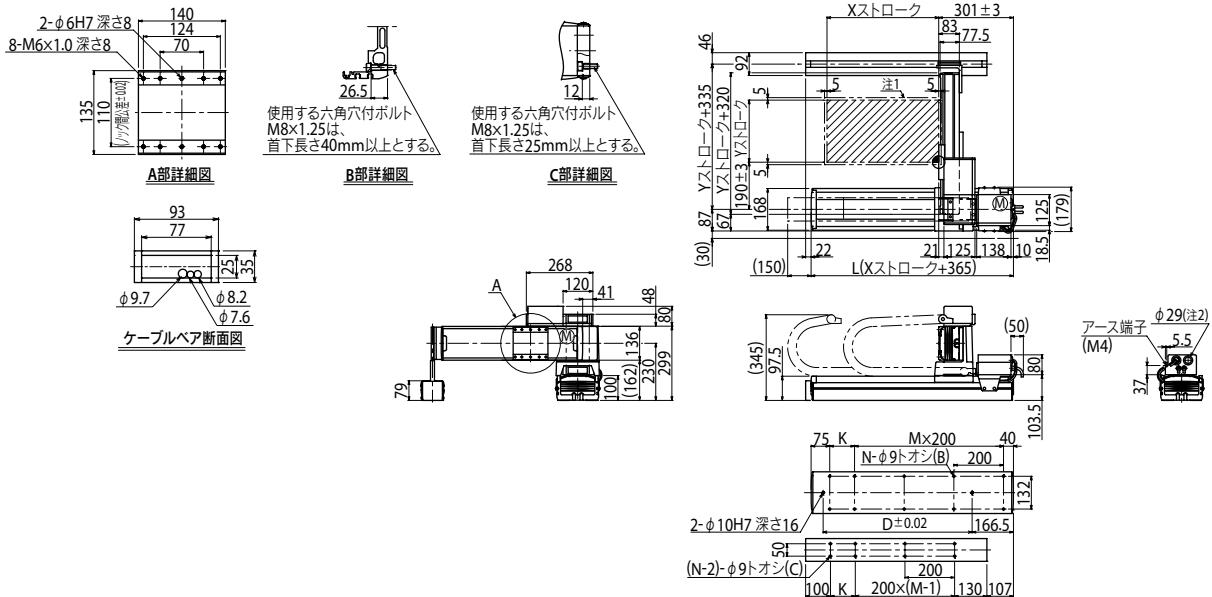
注3. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります(危険速度)。

その時は左記の表に示す最高速度を目標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。

MXYx 2軸 G2



MXYx 2軸 G3



MXYx 2軸 G4

