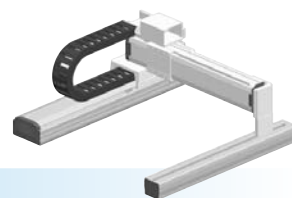


# MXYx 2軸



● ガントリタイプ ● ケーブルベア

## ■ 注文型式

<b>MXYx - C</b>					<b>RCX320-2</b>		<b>R</b>					
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 (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
		G1 G2 G3 G4	25~125cm	15~85cm	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 <sup>※1</sup>	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	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

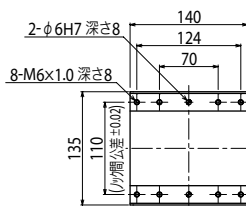
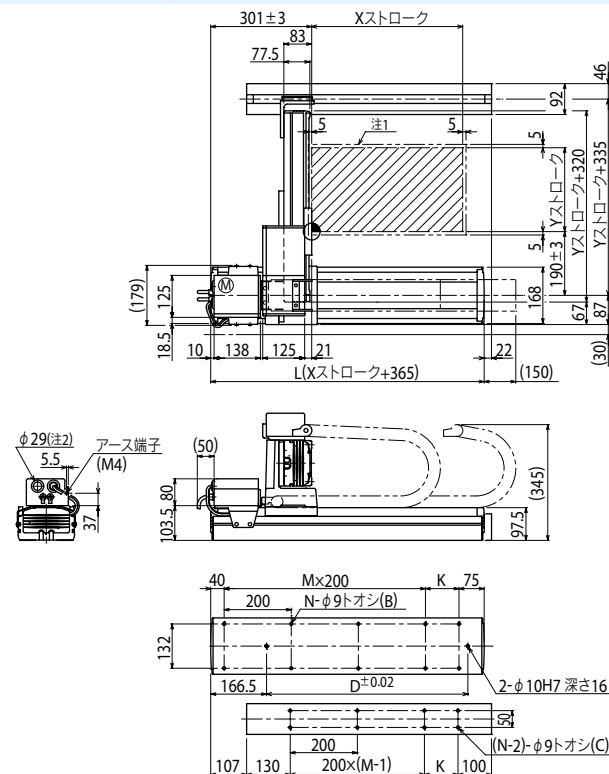
(kg)

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

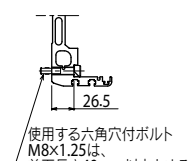
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレス / リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 2軸 G1



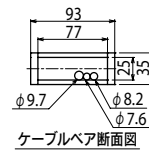
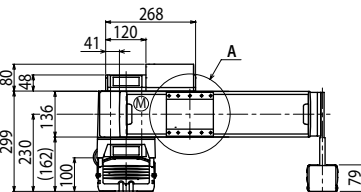
A部詳細図



B部詳細図



C部詳細図



ケーブルベア断面図

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			
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200						960	840	720	600	480
	速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%
	Y軸	1200						960	780			
	速度設定	—						80%	65%			

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. 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。

