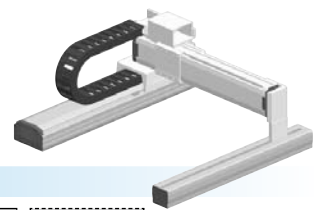


MXYx 2軸

● ガントリタイプ ● ケーブルベア



■ 注文型式

MXYx - C					RCX222		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
		G1	25~125cm	15~85cm	3L:3.5m	RCX222	無記入:標準	R:RG2	無記入:なし
		G2			5L:5m		E:CE仕様		N:PNP ^{※1}
		G3			10L:10m				P:PNP
		G4							CC:CC-Link
									DN:DeviceNet
									PB:Profibus
									EN:Ethernet
									YC:YC-Link ^{※2}

※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}	F17	F14H
モータ出力 AC (W)	400	200
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	150~850
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。

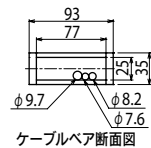
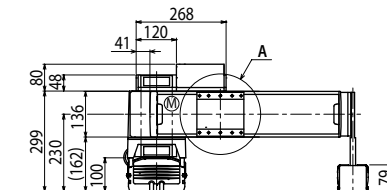
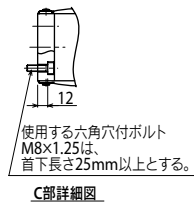
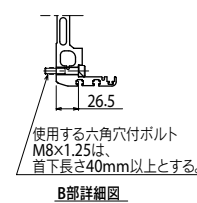
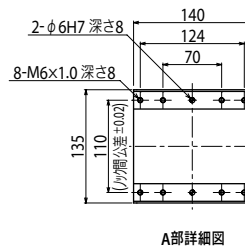
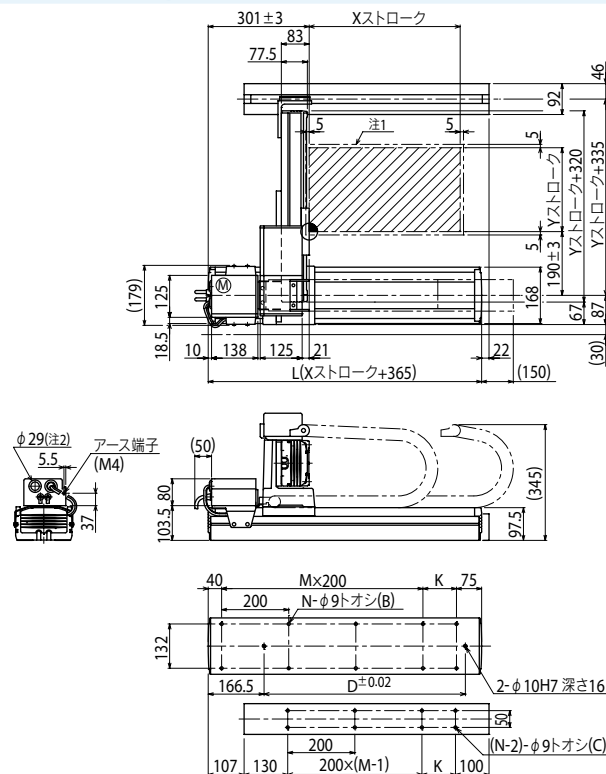
■ 最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
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
RCX222-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

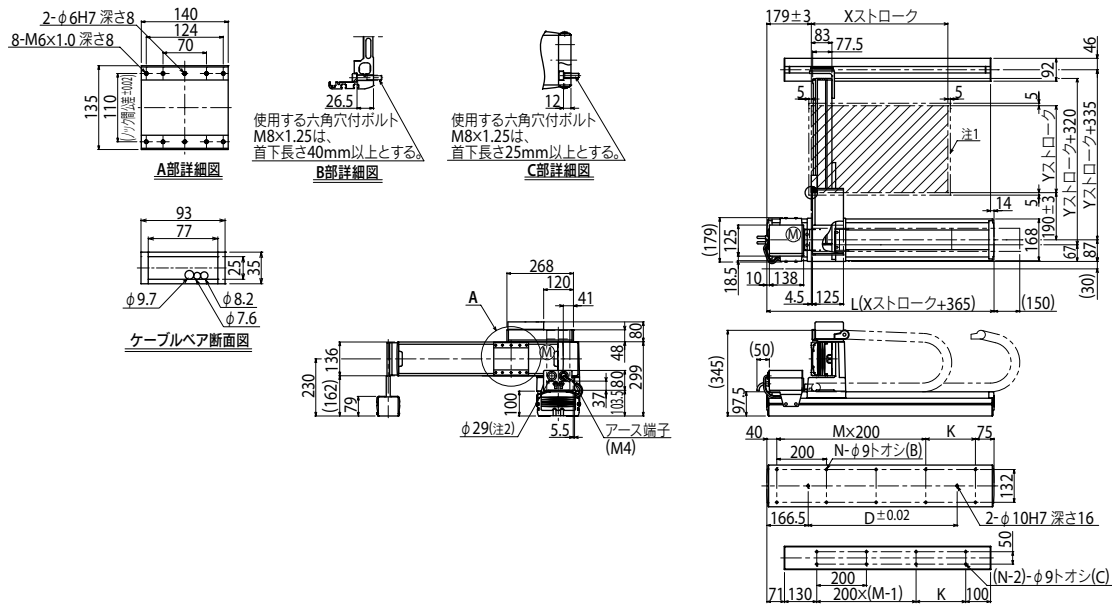


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850				
ストローク別最高速度 ^{※3} (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%			

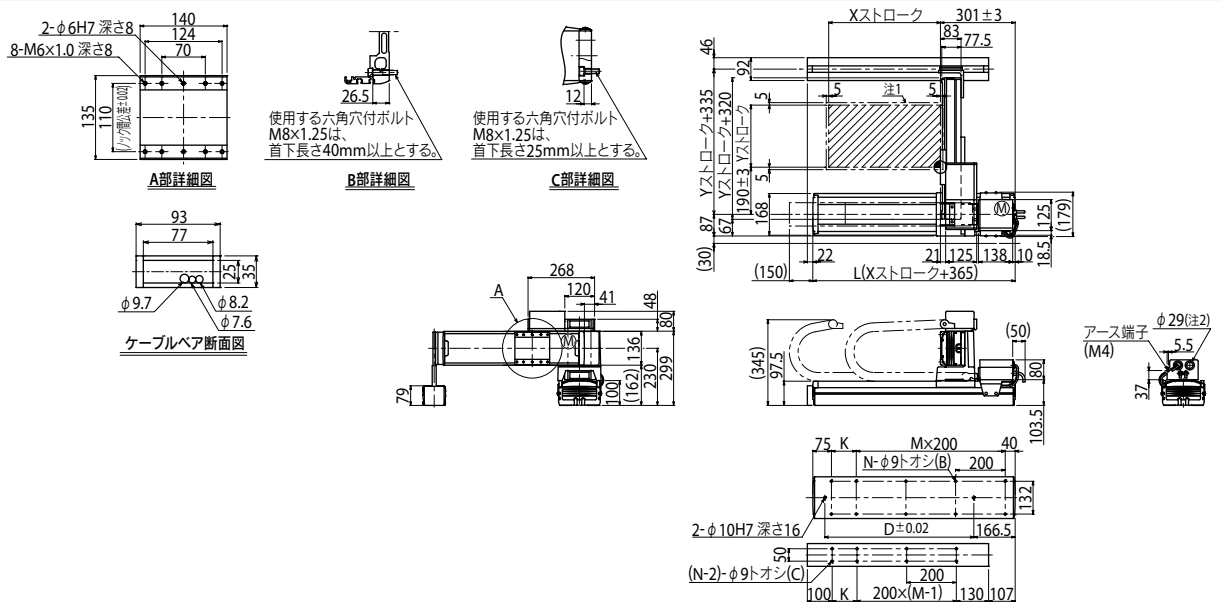
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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。

MXy 2軸 G2



MXy 2軸 G3



MXy 2軸 G4

