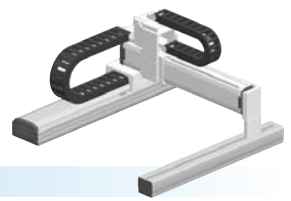


# MXYx 2軸/IO

- ガントリタイプ
- ケーブルベア
- Y軸/IO用ケーブルベア追加タイプ



## ■ 注文型式

<b>MXYx - C</b>						<b>IO</b>			<b>RCX222</b>			<b>R</b>		
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	ZR軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ RCX222	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RG2	入出力選択1 N:NPN <sup>#1</sup> P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>#2</sup>	入出力選択2 無記入:なし N1:OPDI024/16 (NPN) <sup>#1</sup> P1:OPDI024/17 (PNP) EN:Ethernet <sup>#3</sup>			

※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 <sup>#1</sup>	F17	F14H
モータ出力 AC (W)	400	200
繰り返し位置決め精度 <sup>#2</sup> (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 <sup>#3</sup> (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) は単軌道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。

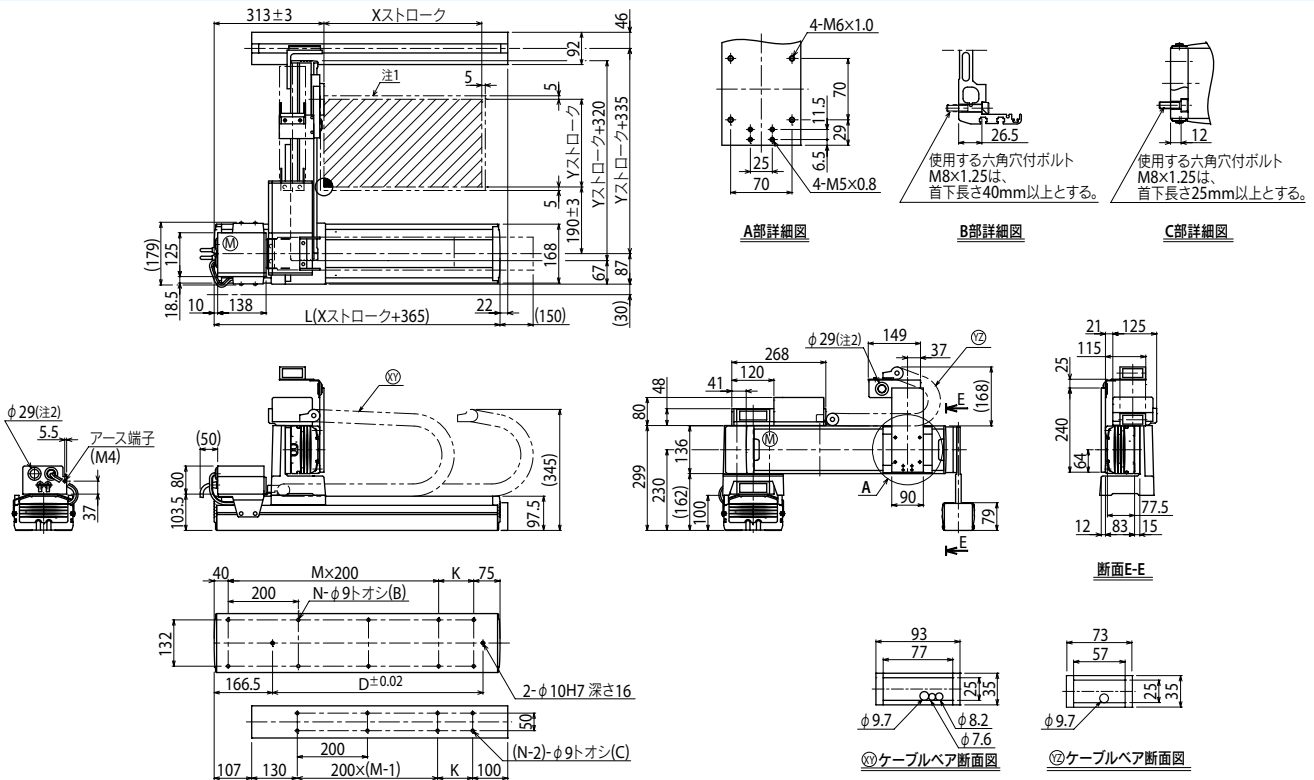
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	29
250	29
350	29
450	29
550	29
650	29
750	24
850	19

## ■ 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/IO 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
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

ストローク別最高速度 <sup>#3</sup> (mm/sec)	Yストローク		150	250	350	450	550	650	750	850
	X軸	速度設定		1200		960		840	720	600
Y軸	速度設定		1200		960		780	80%	65%	

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。