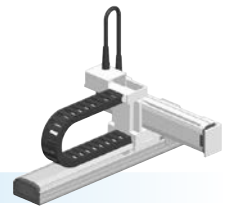


MXYx 2軸



●ムービングアームタイプ ●ケーブルベア

■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 - 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 - アップバッテリー

組合せ: M1, M3
X軸ストローク: 25~125cm
Y軸ストローク: 15~55cm
ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

適用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	ボールネジφ20	ボールネジ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	150~550 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以上るとき、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。

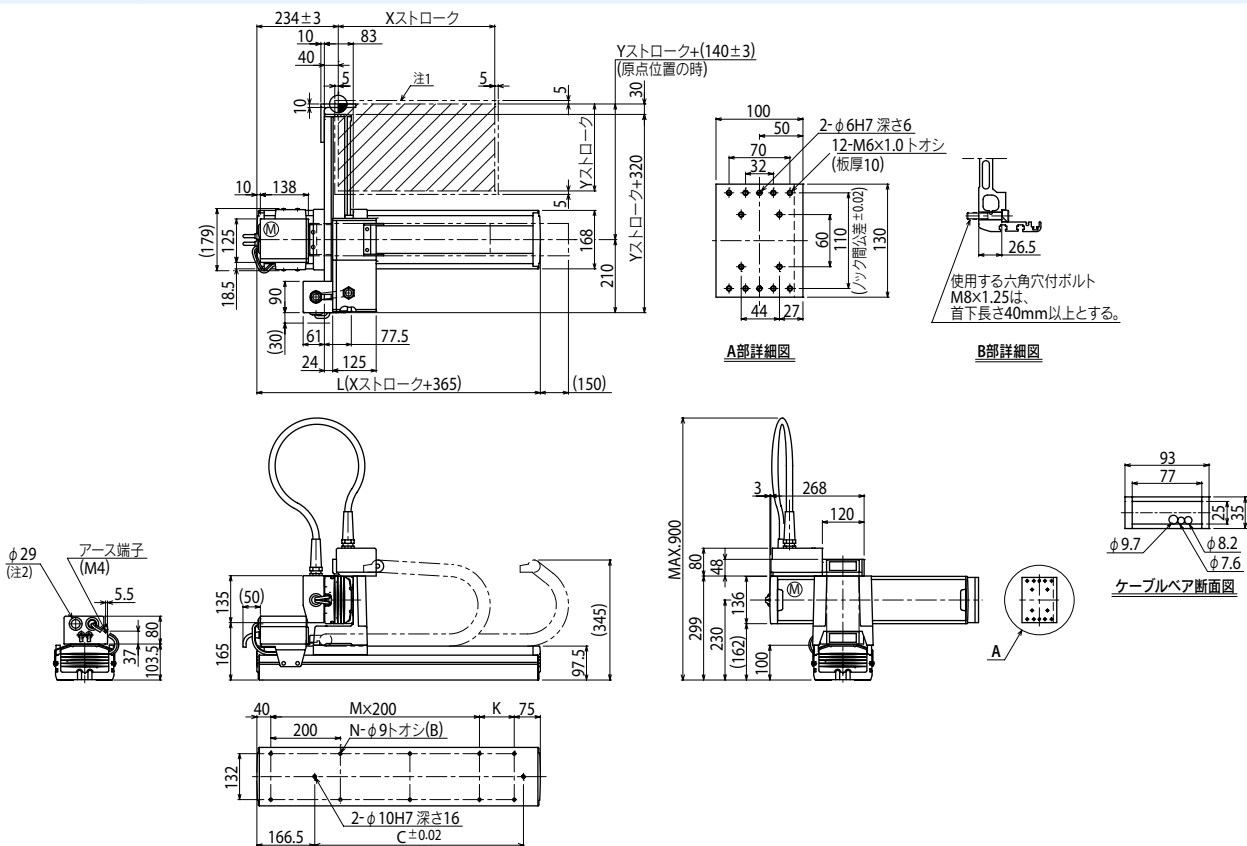
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150~550	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

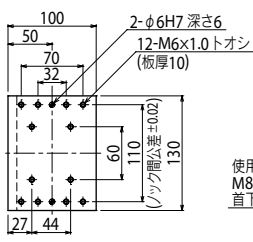
MXYx 2軸 M1



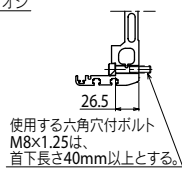
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250			
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615			
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320			
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7			
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18			
Yストローク	150	250	350	450	550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

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以上るとき、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。

MXyX 2軸 M3

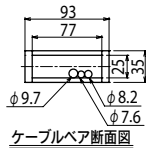


A部詳細図

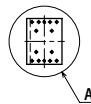
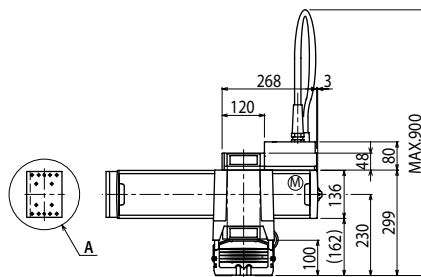


B部詳細図

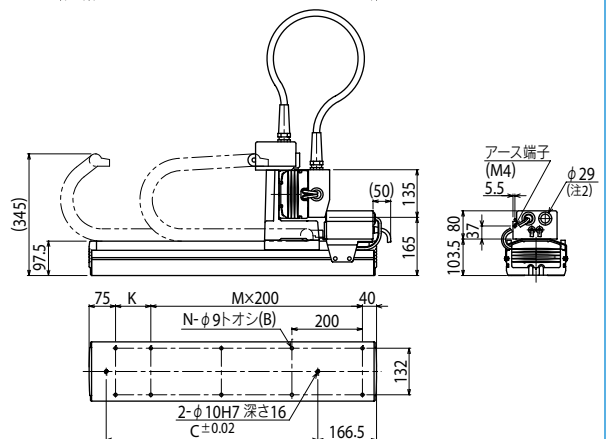
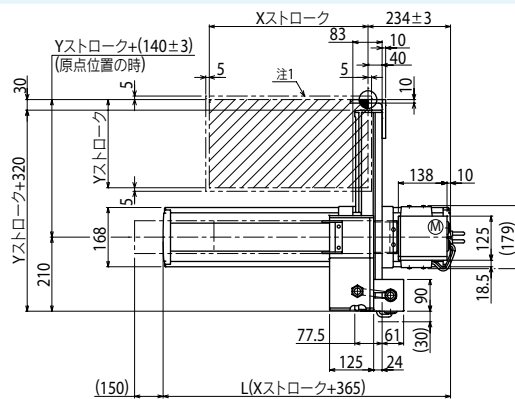
使用する六角穴付ボルト M8x1.25は、首下長さ40mm以上とする。



ケーブルベア断面図



A



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						
ストローク別最高速度 ^{※3} X軸 (mm/sec)	1200				960		840	720	600	480	
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. X軸ストロークが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。