

# 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** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX222** [ ] **R** [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	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 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:OPDIO24/16 (NPN) <sup>※1</sup> P1:OPDIO24/17 (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	150~550
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。

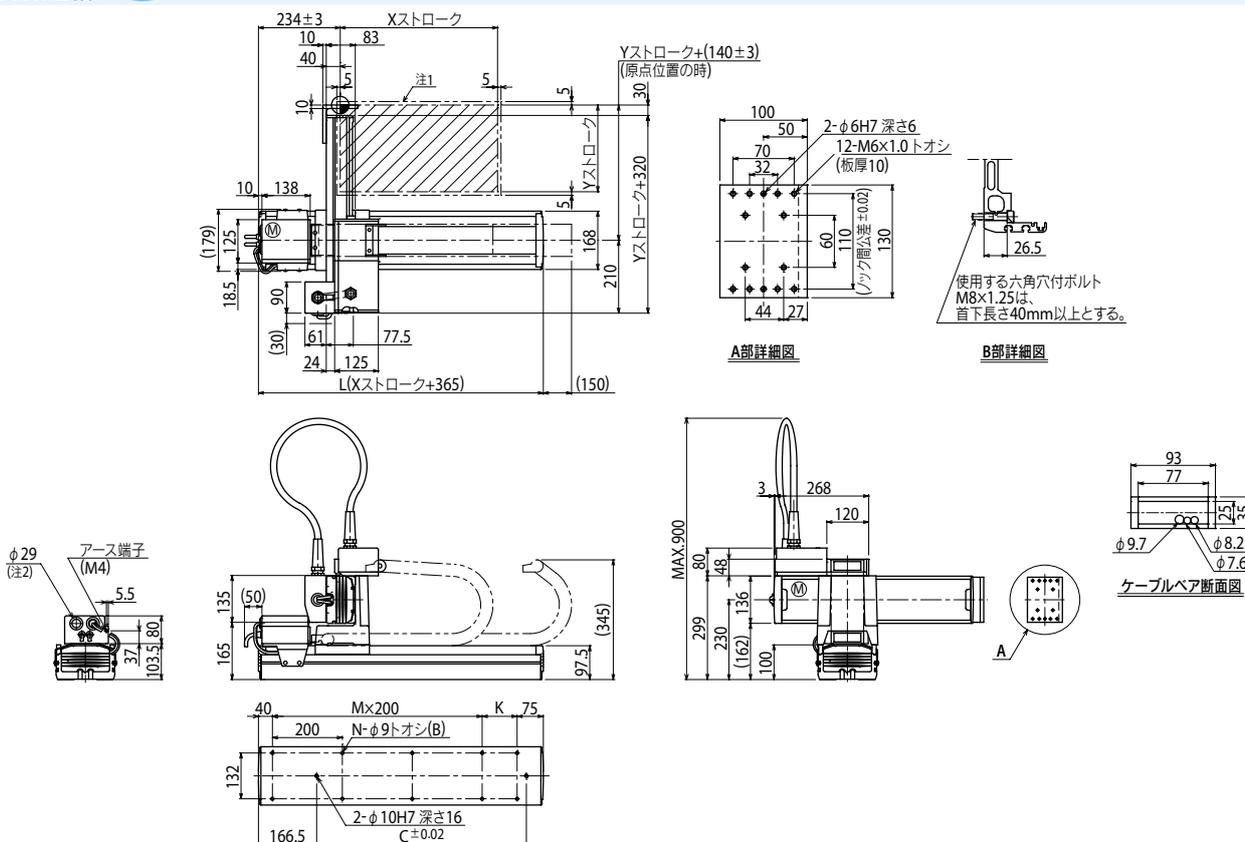
## ■最大可搬質量 (kg)

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
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 M1

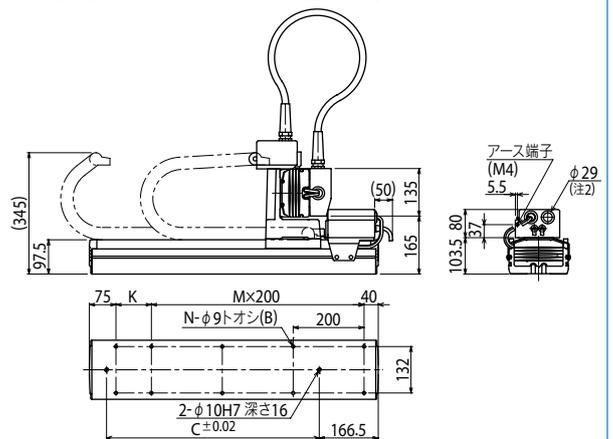
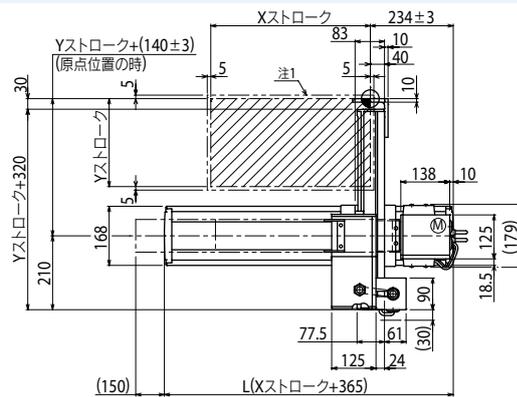
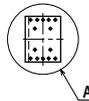
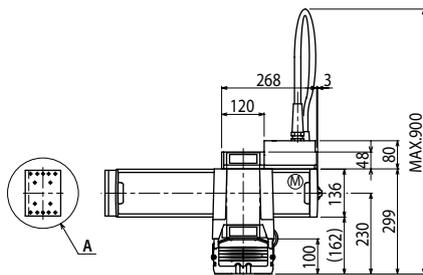
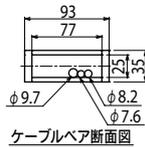
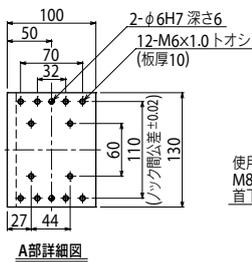


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250			
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615			
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320			
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7			
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18			
Yストローク	150	250	350	450	550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



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 <sup>※3</sup> 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。