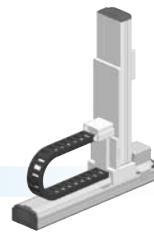


# HXYx 2軸

● ポールタイプ ● ケーブルベア



## ■ 注文型式

**HXYx - C - P2**

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 25~105cm  
ケーブル長 3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

**RCX222HP**

適用コントローラ  
RCX222HP

CE対応  
無記入:標準  
E:CE仕様

**R**

回生装置  
R:RG2

**入出力選択1**

N:NPNI\*1  
P:PNP  
CC:CC-Link  
DN:DeviceNet  
PB:Profibus  
EN:Ethernet  
YC:YC-Link\*2

**入出力選択2**

無記入:なし  
N1:OP/DIO24/16  
(NPNI)\*1  
P1:OP/DIO24/17  
(PNP)  
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	F20	F20-BK
モータ出力 AC (W)	600	600
繰り返し位置決め精度*2 (mm)	±0.01	±0.01
駆動方式	ポールネジ(C7級)	ポールネジ(C7級)
ポールネジリード(減速比)(mm)	20	10
最高速度*3 (mm/sec)	1200	600
動作範囲(mm)	250~1250	250~1050
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、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはポ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。

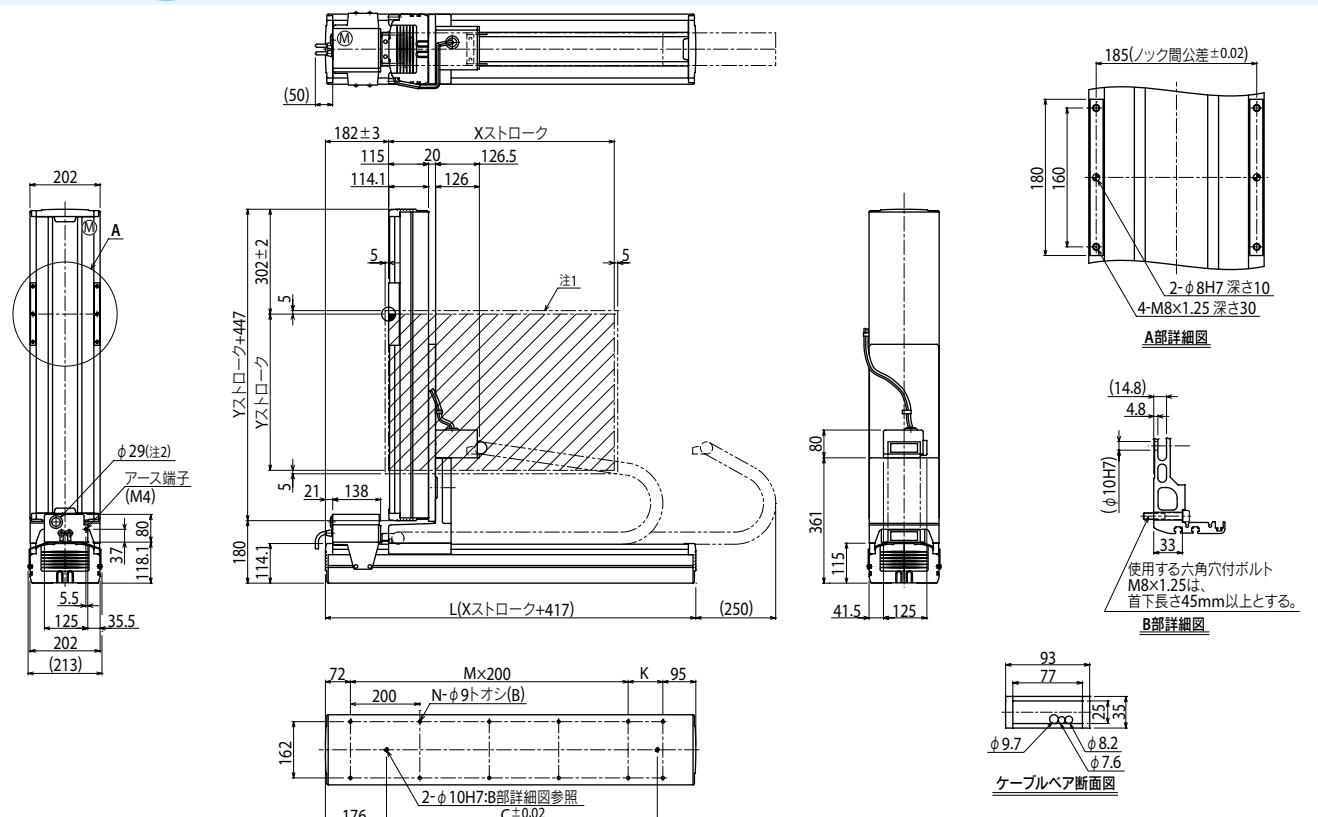
## ■ 最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
250~1050	30

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX222HP-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

## HXYx 2軸 P2



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	708	960	960	1140	1320	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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
X軸					1200		960	840	720
Y軸						600	480	420	360
速度設定					—		80%	70%	60%

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へです。

注3. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはポ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。