

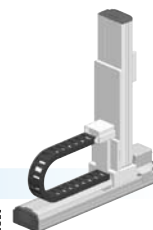
# HXYx 2軸

● ボールタイプ ● ケーブルペア

## ■ 注文型式

<b>HXYx</b>	<b>C</b>	<b>P2</b>				<b>RCX222HP</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 25～105cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ RCX222HP	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※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:OPDIO24/16 (NPN)※1 P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet※3

※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	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	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。

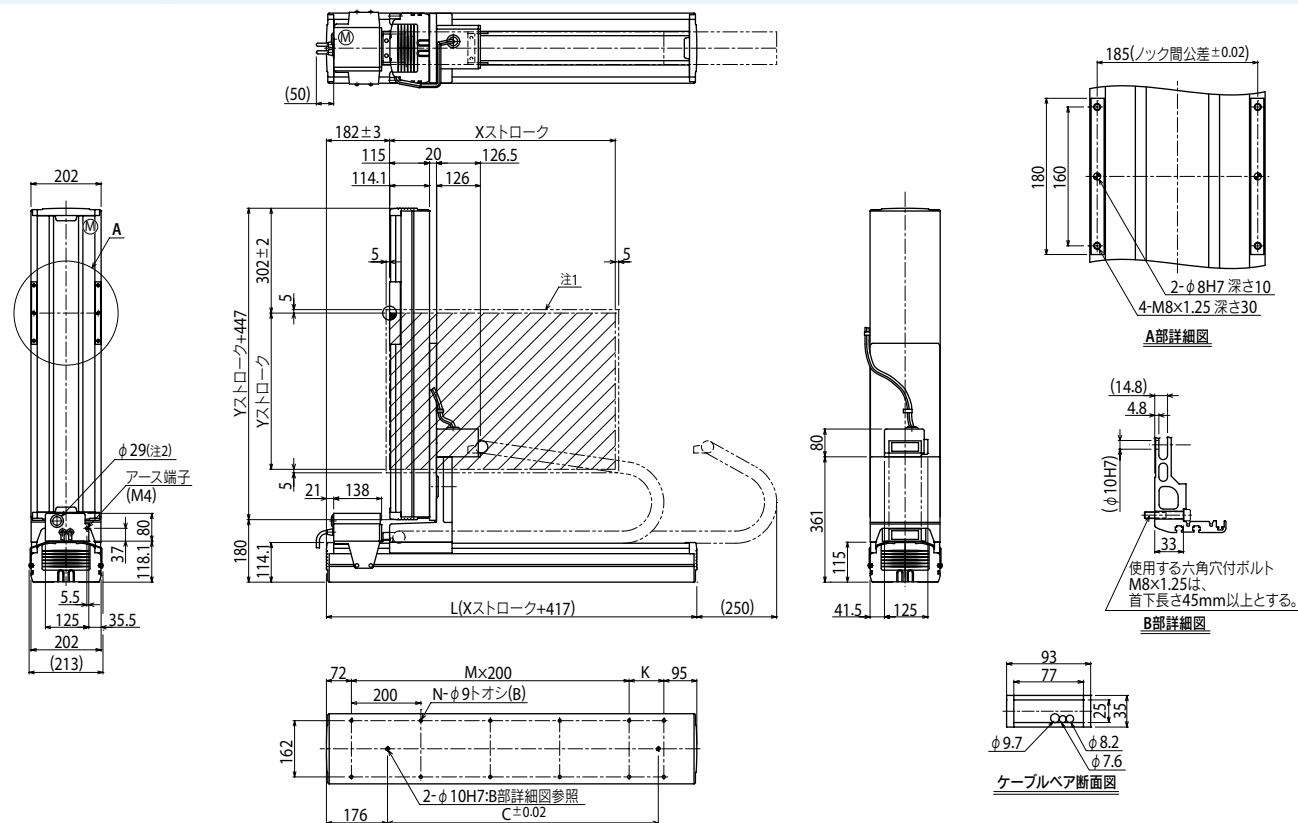
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
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		
ストローク別最高速度※3	X軸	1200					960	840	720	600	480
	Y軸	600					480	420	360		
	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、Y軸のストロークが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。