

# HXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル



## 注文型式

**HXYx-S-P1**

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク <sup>※1</sup> 25~85cm	Y軸ストローク <sup>※1</sup> 25~85cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----	----------------------------------	----------------------------------	--------------------------------------

**RCX320-2**

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	アプ ン バッテリ
-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	-----------------

**RCX222HP**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	入出力選択1	入出力選択2
----------	------	------	--------	--------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222 ▶ P.670

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F20-BK
モータ出力 AC	600 W	600 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~850 mm	250~850 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、Y軸のストロークが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。

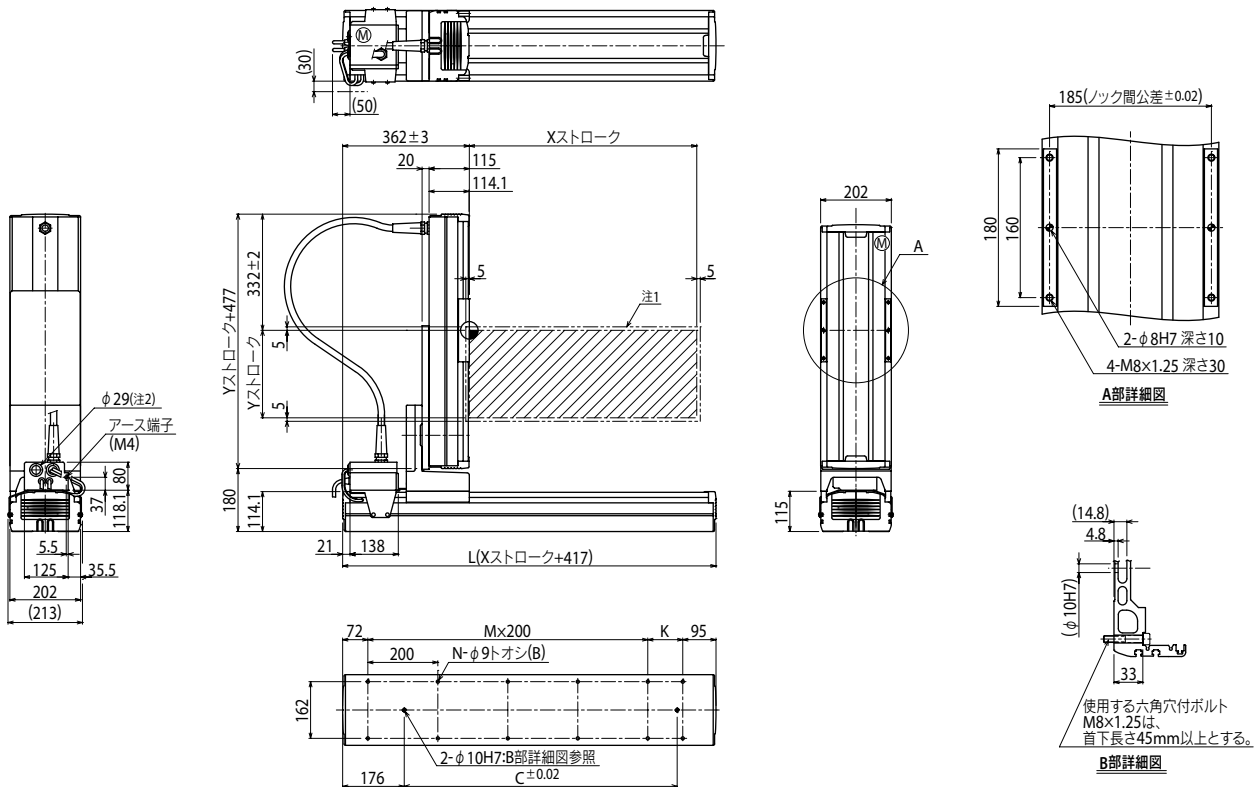
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
250~850	30

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R 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 P1



Xストローク <sup>※3</sup>	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク <sup>※3</sup>	250	350	450	550	650	750	850
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup>	X軸		1200		960		
	Y軸		600		480		
速度設定			-		80%		

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ストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

注4. X軸、Y軸のストロークが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。

適用コントローラ

**RCX320 ▶ 660 RCX222 ▶ 670**