HXYx 2軸

● ポールタイプ　● 自立ケーブル

■注文型式

HXYx	- S	- P1	- □	- □	- □	- RCX320-2	- □	- R	- □	- □	- □	- □
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク※1	Y軸ストローク※1	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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
			25～85cm	25～85cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P626

※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※1	F20	F20-BK
モータ出力 AC	600 W	600 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φ20
ボールネジリード※3（減速比）	20 mm	10 mm
最高速度※4	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。

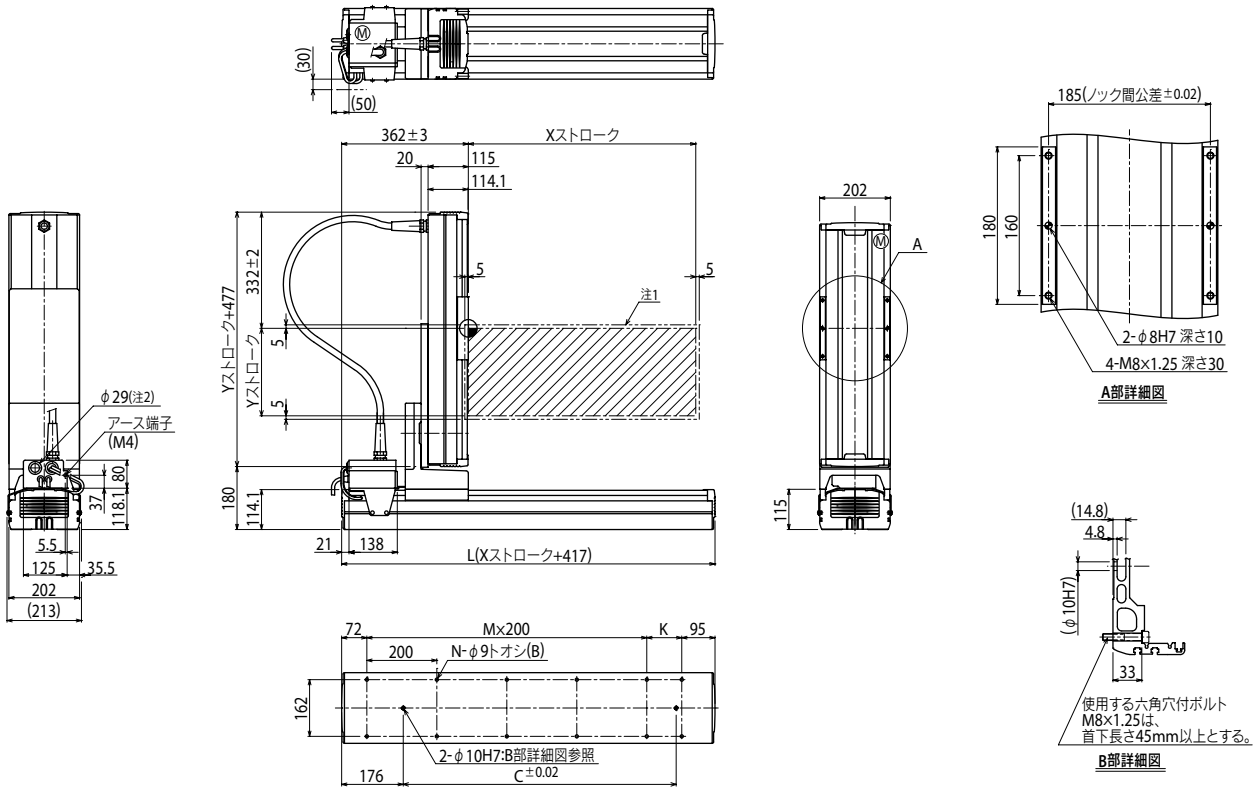
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
250～850	30

■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

HXYx 2軸 P1



Xストローク注3	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

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。

Yストローク注3	250	350	450	550	650	750	850

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。

ストローク別最高速度注4 (mm/sec)			
	X軸	1200	960
	Y軸	600	480
	速度設定	―	80%

注4. 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。

適用コントローラ　RCX320 ▶ 626