

# HXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル

## 注文型式

**HXYx-S-P1** - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX222HP** - [ ] - **R** - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 25~85cm	Y軸ストローク 25~85cm	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)	250~850	250~850
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ストロークとYストロークの合計は1100mm以下とする。
- ※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。

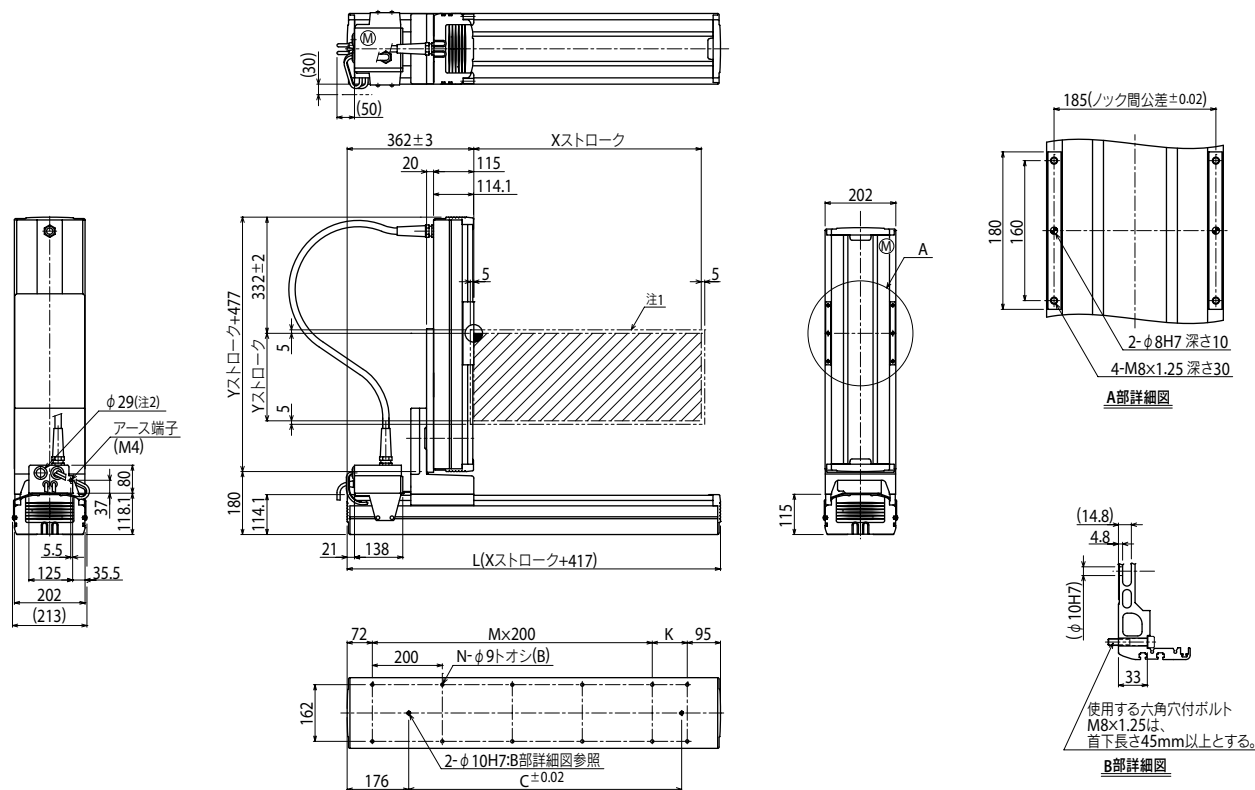
## 最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
250~850	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 P1



Xストローク※3	250 350 450 550 650 750 850						
	L	K	C	M	N		
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※3	250 350 450 550 650 750 850						
ストローク別最高速度※4 (mm/sec)	X軸		Y軸		速度設定		
	1200		600		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以下としてください。

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。

アプリケーション  
LCM100  
TRANSEVO  
FLIP-X  
PHASER  
XY-X  
YK-XG  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
タイム  
タイム  
タイム  
タイム  
タイム