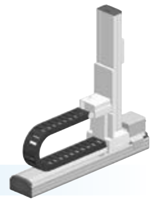
MXYx 2軸

● ポールタイプ　● ケーブルベア



注文型式

MXYx - C - P2 - [X軸ストローク] - [Y軸ストローク] - [ケーブル長] - RCX320-2 - [安全規格] - R - [オプションA] - [オプションB] - [ビジョンシステム] - [アブソバッテリ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	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
MXYx	C	P2	25～125cm	15～65cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX320-2		R				

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX320▶ P.626**

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成※1	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 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φ15
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	250～1250 mm	150～650 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。

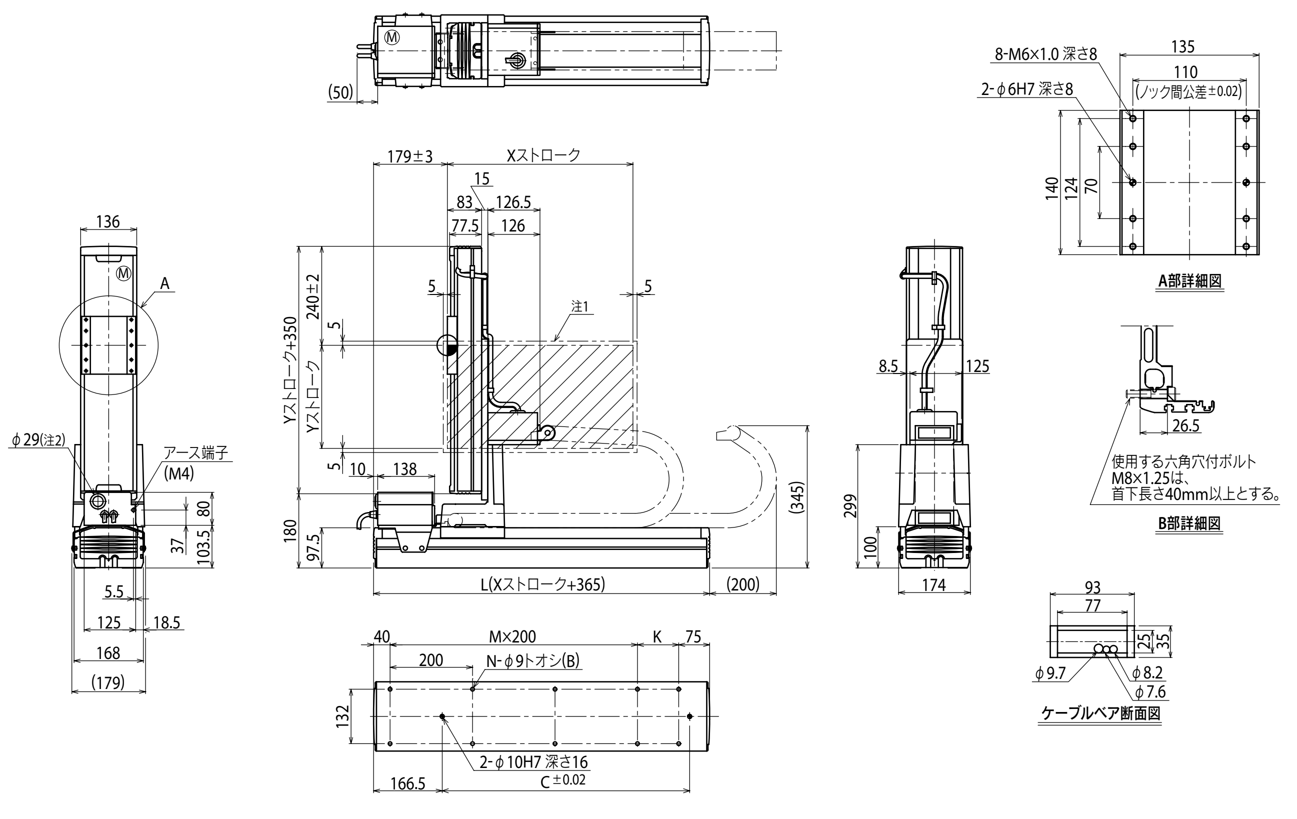
最大可搬質量 (kg)

Yストローク（mm）	XY2軸
150～650	20

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

MXYx 2軸 P2



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	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	150	250	350	450	550	650

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		250～750	850	950	1050	1150	1250
	X軸	1200	960	840	720	600	480
	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軸ストロークが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。