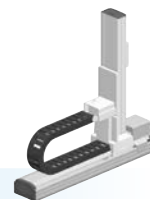


MXYx 2軸

● ボールタイプ ● ケーブルベア



■ 注文型式

MXYx - C - P2 - [] - [] - [] - **RCX320-2** - [] - **R** - [] - [] - [] - []

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 (15~65cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m)

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 - アップバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.660**

RCX222 - [] - **R** - [] - [] - []

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。RCX222 ▶ **P.670**

■ 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。

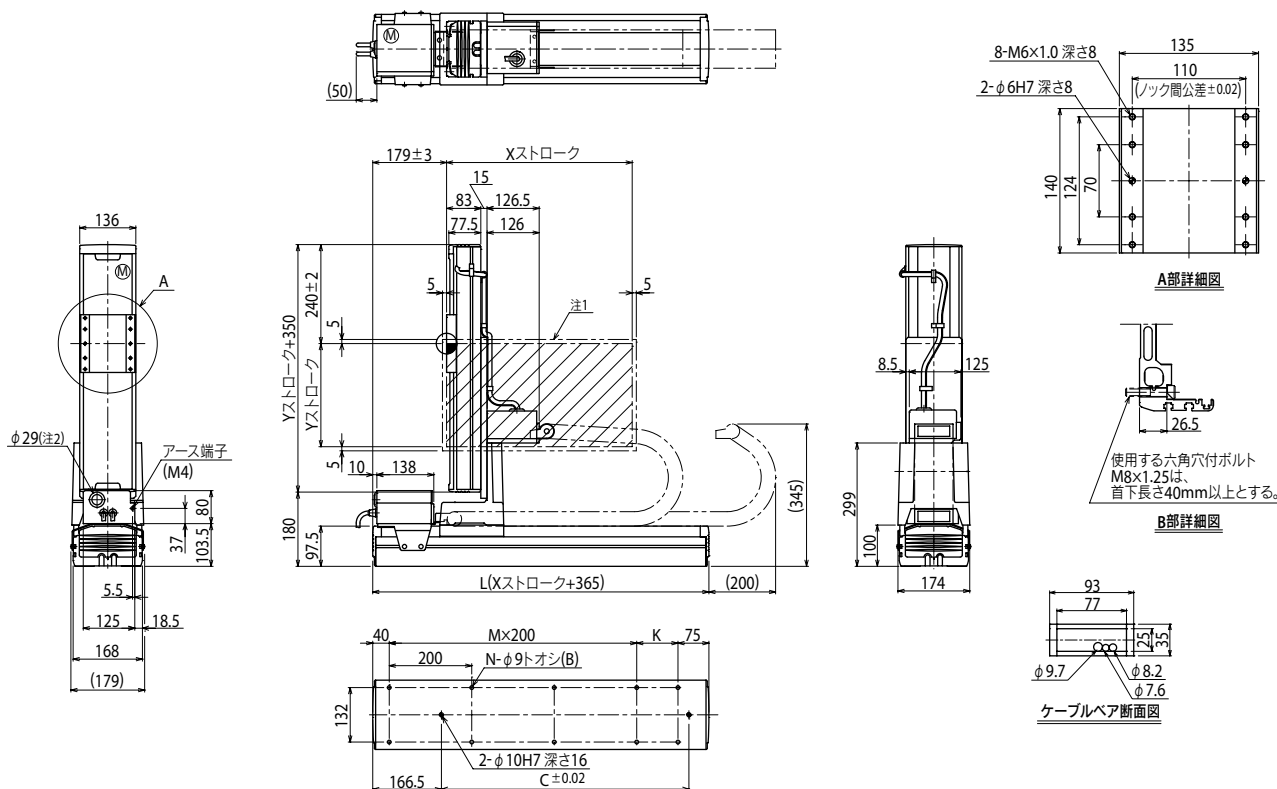
■ 最大可搬質量 (kg)

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 RCX222-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※3 (mm/sec)	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。