

注文型式

MXYx - C - P2

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

RCX222

適用コントローラ
RCX222

CE対応

無記入: 標準
E: CE仕様

R

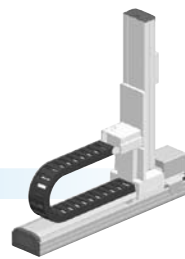
回生装置
R: RG2

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}	F17	F14H-BK
モータ出力 AC (W)	400	200
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)	250～1250	150～650
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。

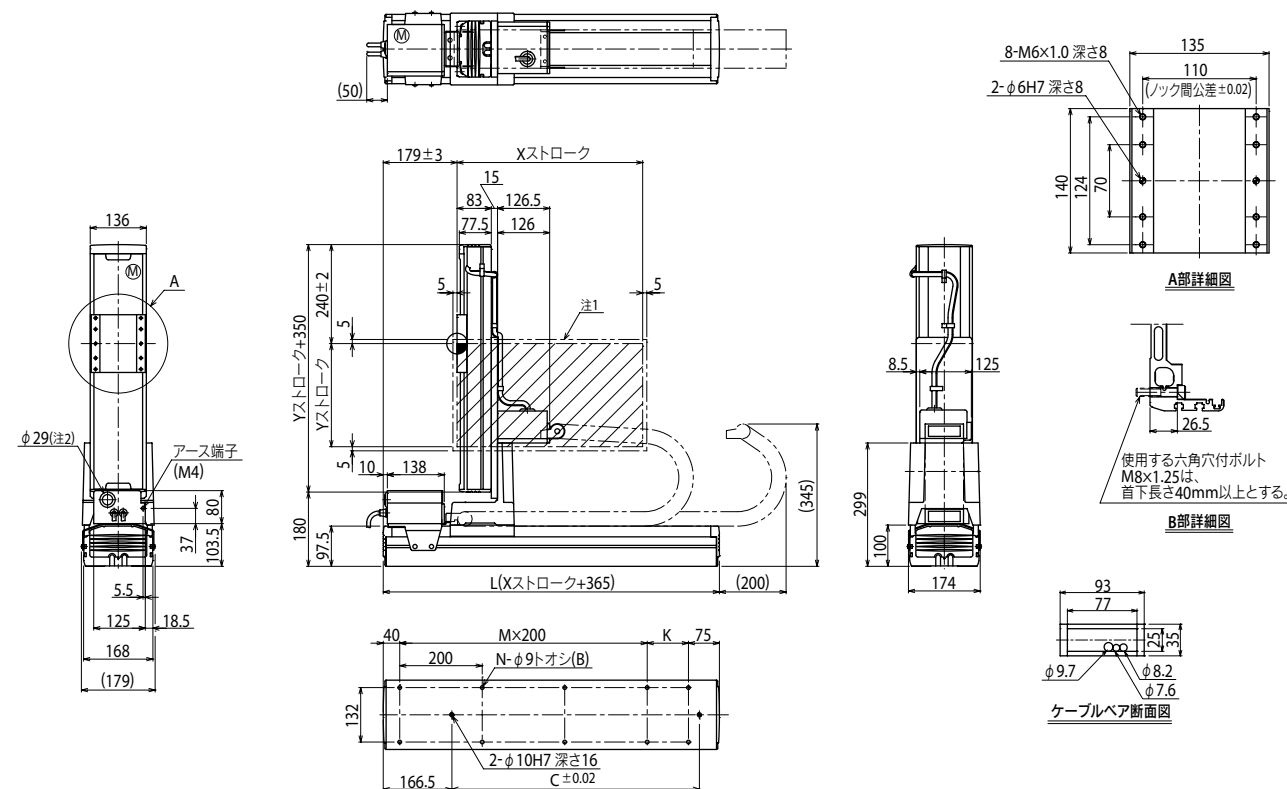
最大可搬質量

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
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} 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。