

MXYx 2軸



- ボールタイプ
- 自立ケーブル

■ 注文型式

MXYx - 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} 25~95cm | Y軸ストローク ^{※1} 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 | アプ バッテリー |
|--------|------|-----|----------------------------------|----------------------------------|--------------------------------------|-------------------|------|------|-----------------|-----------------|--------------|-------------|

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

※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} | 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 | 250~950 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。

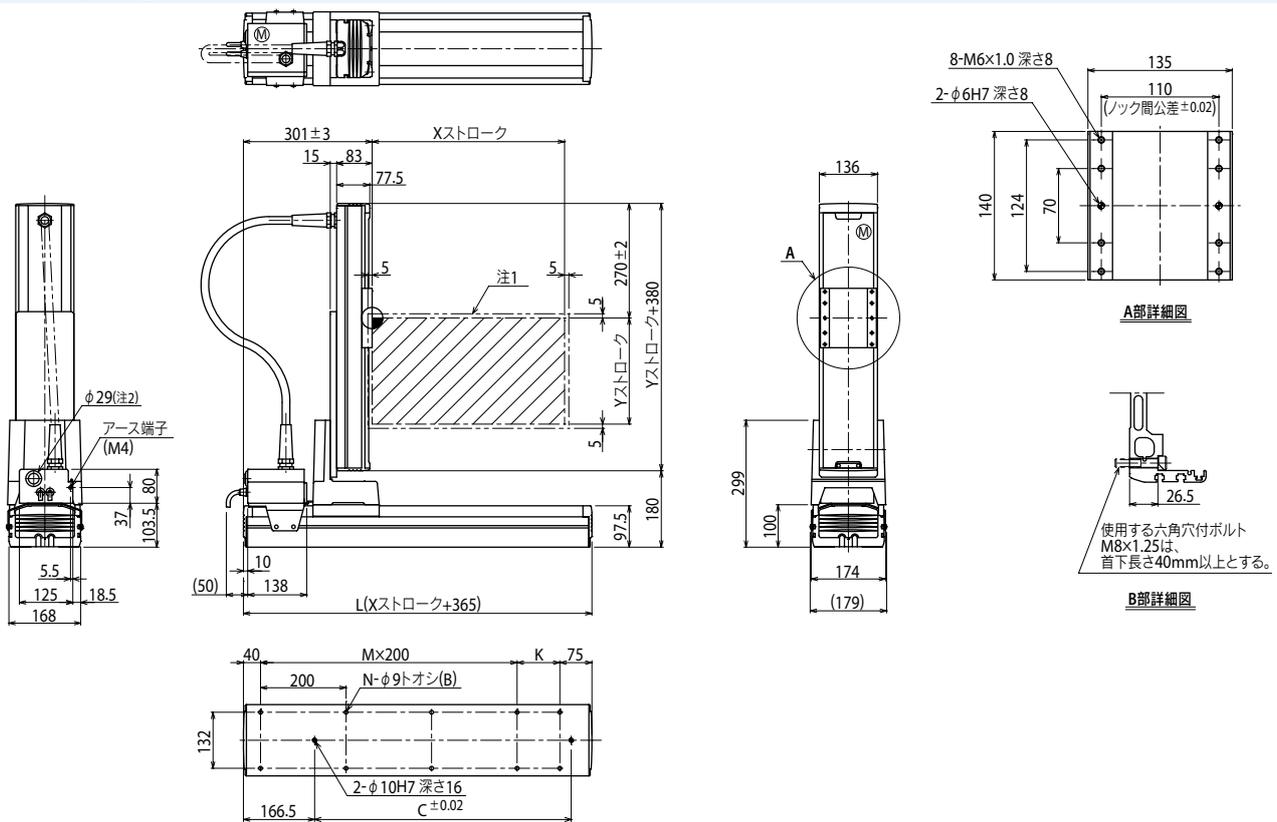
■ 最大可搬質量 (kg)

| 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 P1



| Xストローク ^{※3} | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | 750 | 850 | 950 |
|-----------------------------------|------|-----|------|-----|------|------|------|------|
| L | 615 | 715 | 815 | 915 | 1015 | 1115 | 1215 | 1315 |
| K | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 |
| C | 240 | 420 | 600 | 600 | 780 | 780 | 960 | 960 |
| M | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 |
| N | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 |
| Yストローク ^{※3} | 150 | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | | |
| ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec) | X軸 | | 1200 | | 960 | | 840 | |
| | 速度設定 | | - | | 80% | | 70% | |

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストツ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以下にしてください。

注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。