

# MXYx 2軸

- ボールタイプ
- 自立ケーブル

## 注文型式

**MXYx - S - P1**       **RCX222**   **R**        

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 25~95cm	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 RCX222	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回転装置 R: RG2	入出力選択1 N: NPN <sup>#1</sup> P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet YC: YC-Link <sup>#2</sup>	入出力選択2 無記入: なし N1: OPDIO24/16 (NPN) <sup>#1</sup> P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet <sup>#3</sup>
--------	------	-----	--------------------	--------------------	---	--------------------	----------------------------	----------------	---	---

- ※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 <sup>#1</sup>	F17	F14H-BK
モータ出力 AC (W)	400	200
繰り返し位置決め精度 <sup>#2</sup> (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 <sup>#3</sup> (mm/sec)	1200	600
動作範囲 (mm)	250~950	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。

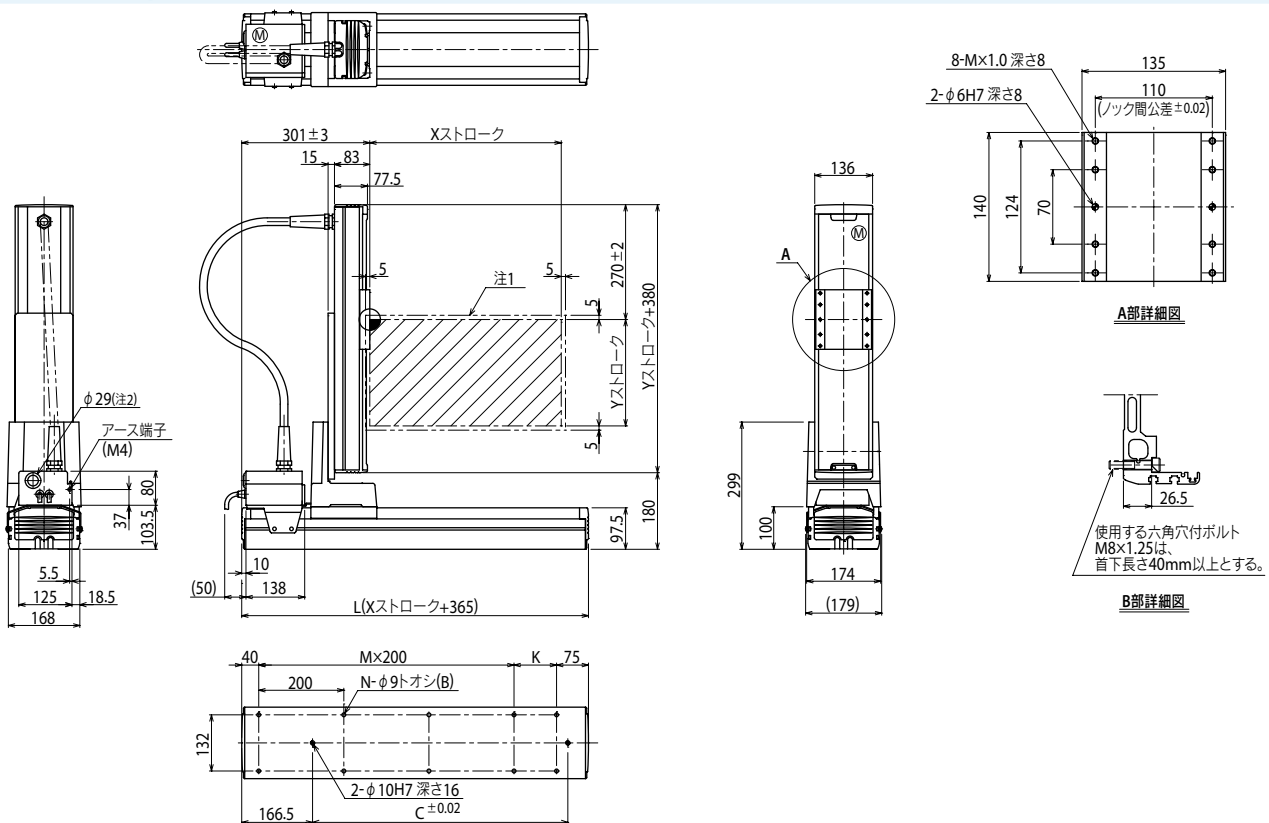
## 最大可搬質量 (kg)

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
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 P1



Xストローク <sup>#3</sup>	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 <sup>#3</sup>	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 <sup>#4</sup> (mm/sec)	X軸			1200			960	840
速度設定	Y軸			-			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. ユーザー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。