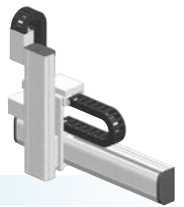


HXYx 2軸/ZH



- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)

注文型式

HXYx - C F1 F3 25~125cm **ZH** 25~55cm 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m **RCX320-2** R オプションA (OPA) オプションB (OPB) ビジョンシステム アプンバッテリー

適用コントローラ / 制御軸数: **RCX320** ▶ **P.660**
 安全規格: **R**
 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: **ビジョンシステム**
 アプンバッテリー: **アプンバッテリー**

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

RCX222 R CE対応 回生装置 入出力選択1 入出力選択2

適用コントローラ: **RCX222** ▶ **P.670**
 CE対応: **CE対応**
 回生装置: **回生装置**
 入出力選択1: **入出力選択1**
 入出力選択2: **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	Z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	5 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

最大可搬質量 (kg)

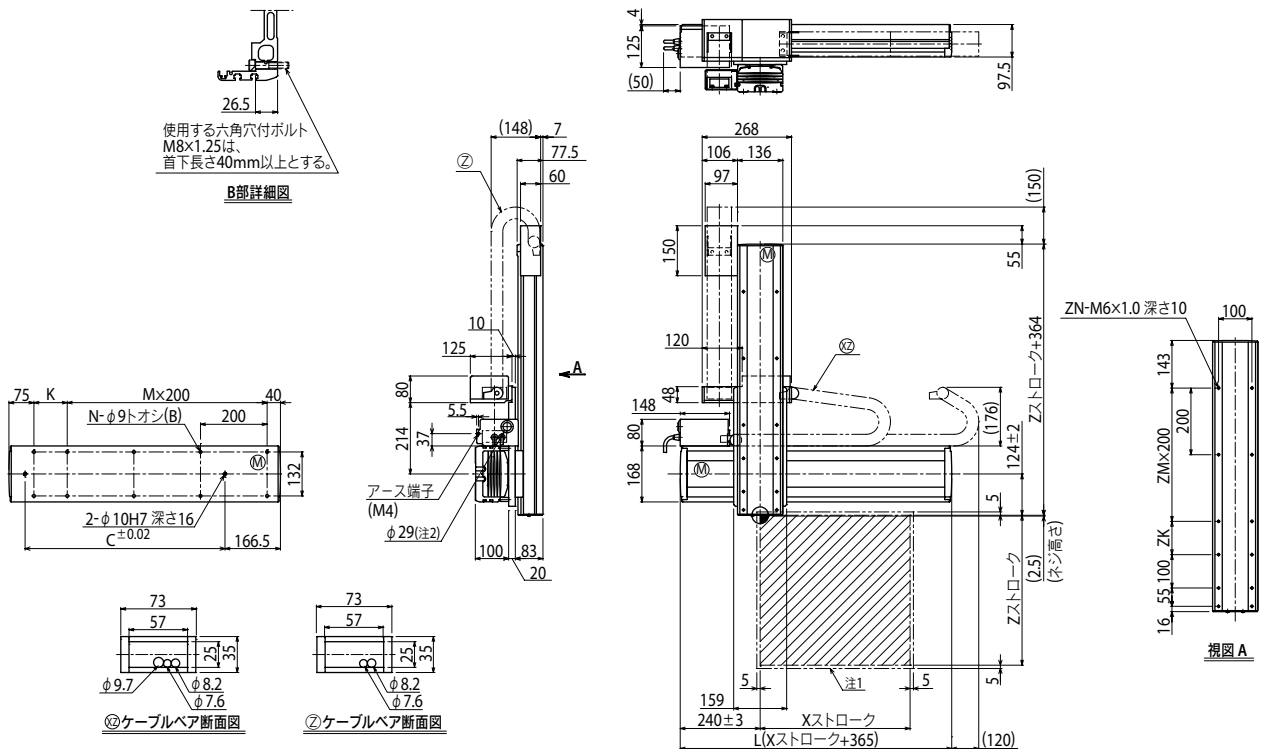
Xストローク (mm)	Zストローク (mm)
250 ~ 1250	30

- ※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。

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

HXYx 2軸/ZH F1



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
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							

ストローク別最高速度 ^{※5} (mm/sec)	X軸	速度設定	1200	960	840	720	600	480
			—	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. コ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。