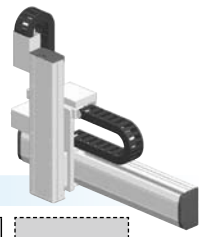


HXYx 2軸/ZH

● 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 - [] - [] - **ZH** - [] - [] - **RCX222** - [] - **R** - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Z軸	Z軸ストローク	ケーブル長	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
F1 F3			25~125cm		25~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}	無記入:なし N1:OPDI024/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDI024/17 (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	Z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	5
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	300
動作範囲 (mm)	250~1250	250~550
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。

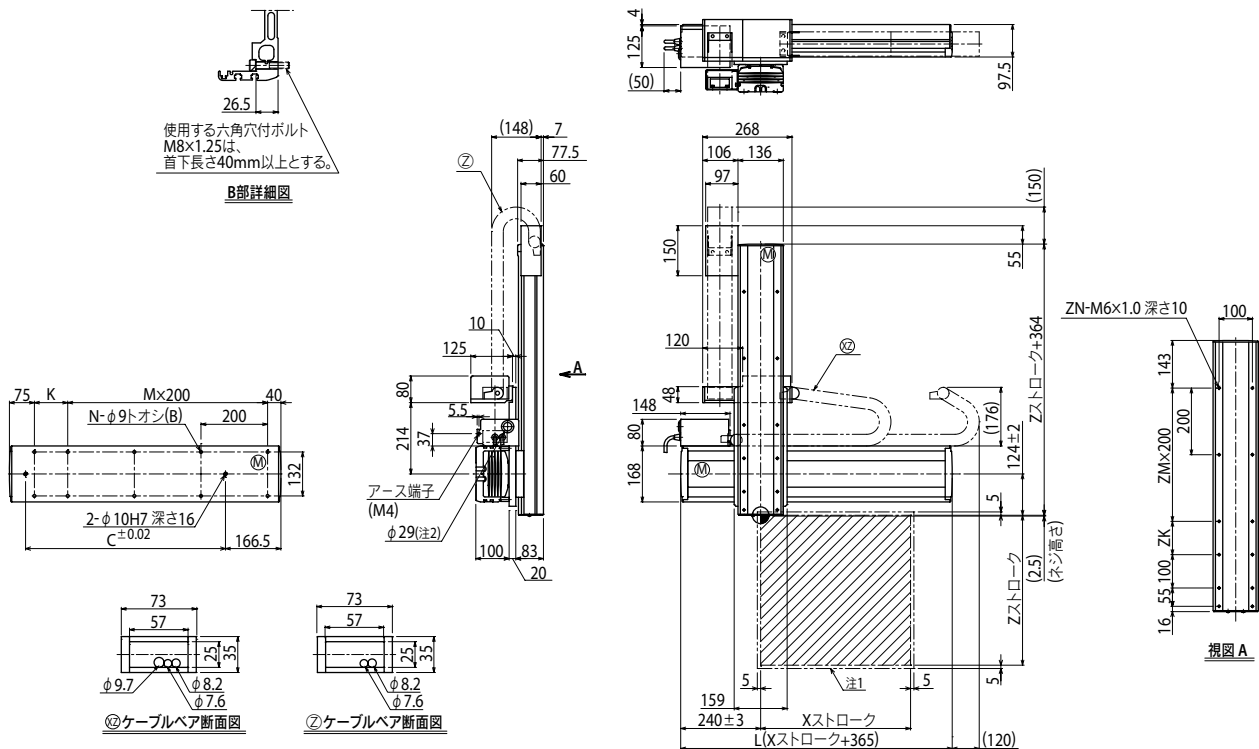
最大可搬質量 (kg)

Xストローク (mm)	Zストローク (mm)
250~1250	30

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

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							

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. コーサ用のケーブル取り出し口です。

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。