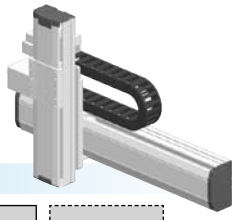
HXYx 2軸/ZL



XZタイプ　ケーブルベア　Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

注文型式

HXYx - C - □ - □ - ZL - □ - □ - RCX222 - □ - R - □ - □

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZR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:OP.DIO24/16 (NPN)※1 P1:OP.DIO24/17 (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	10
最高速度※3(mm/sec)	1200	600
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。

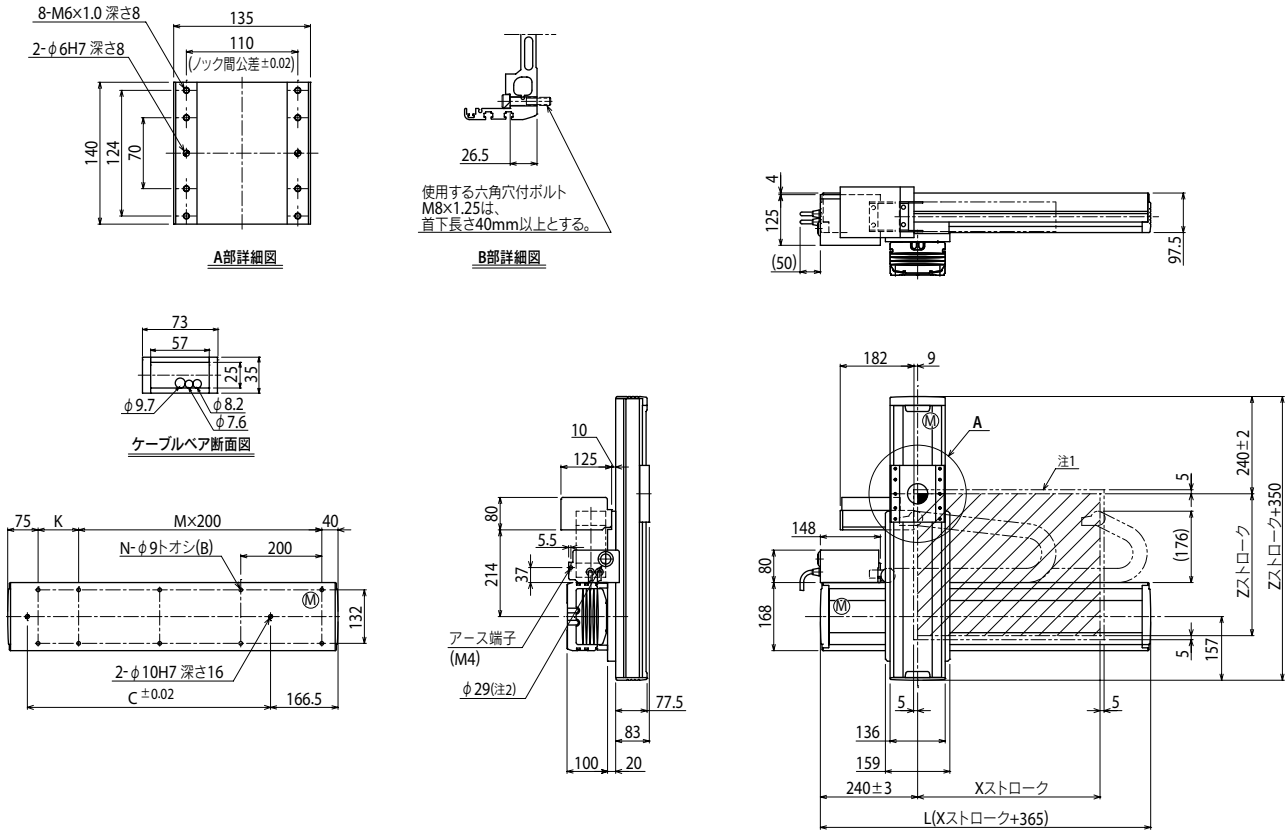
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)
Xストローク(mm)	250～550
250～1250	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

HXYx 2軸/ZL 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
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) X軸	1200			
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) 速度設定	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. 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。

適用コントローラ RCX222 ▶ 482