

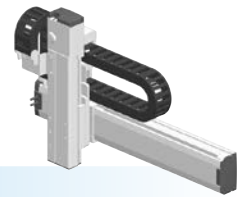
MXYx

2軸/ZFH

● 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

MXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZF軸	Z軸ストローク	ケーブル長
F1 F3			15~105cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX320-2

R

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 | アフンバッテリー

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

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

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}	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	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	150~1050 mm	150~350 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. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※3. カタログ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750mm以上のごとき、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

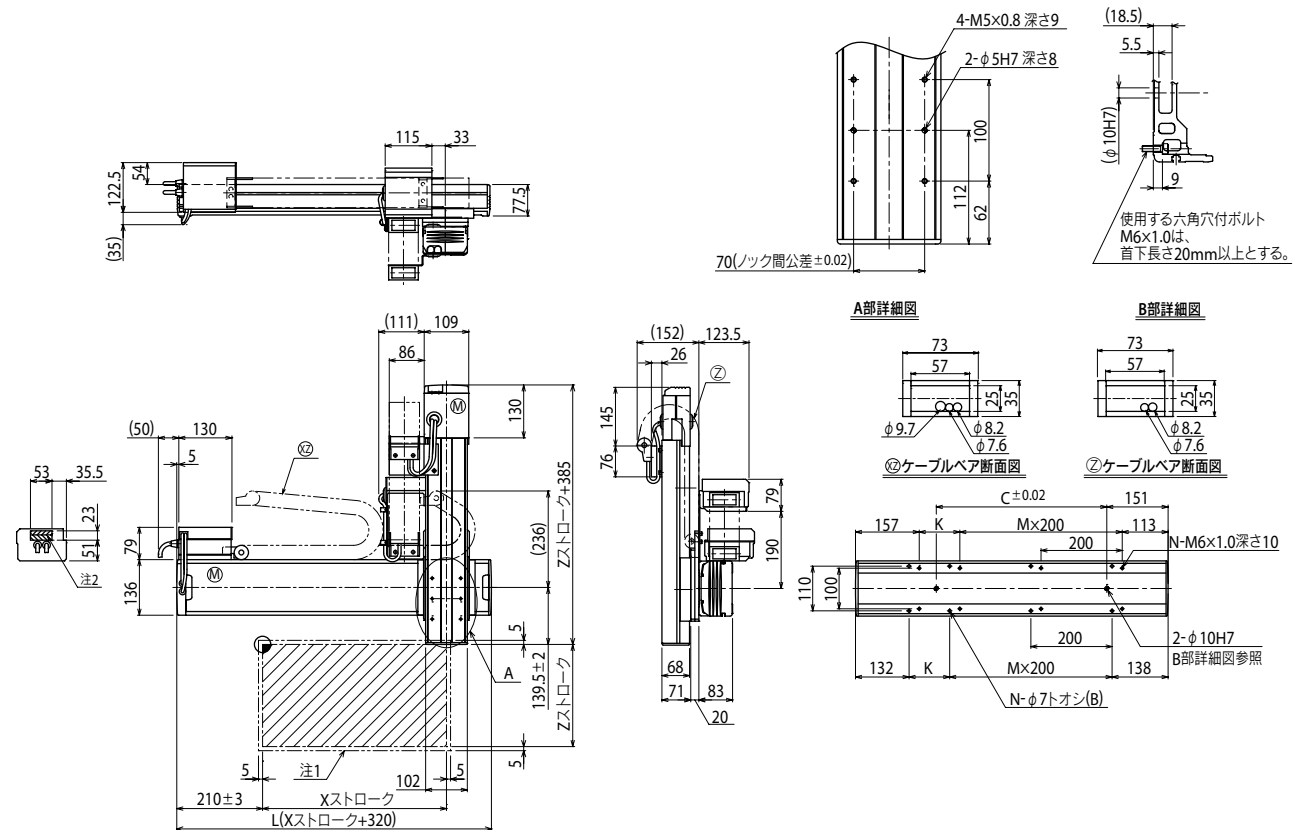
(kg)

Xストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150~1050	14	13	12

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

MXYx 2軸/ZFH F1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	600	540	
速度設定			-		80%		65%	50%	45%	

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上のごとき、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

RCX320 ▶ 660 RCX222 ▶ 670