

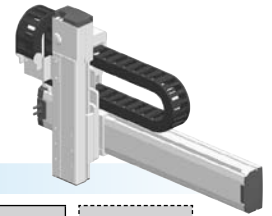
MXYx

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 - **ZFH** - **RCX222** - **R**

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	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			15~105cm		15~35cm	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:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (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}	F14H	F10-BK相当 ガイド強化モデル
モータ出力 AC (W)	200	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)	150~1050	150~350
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750mm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。

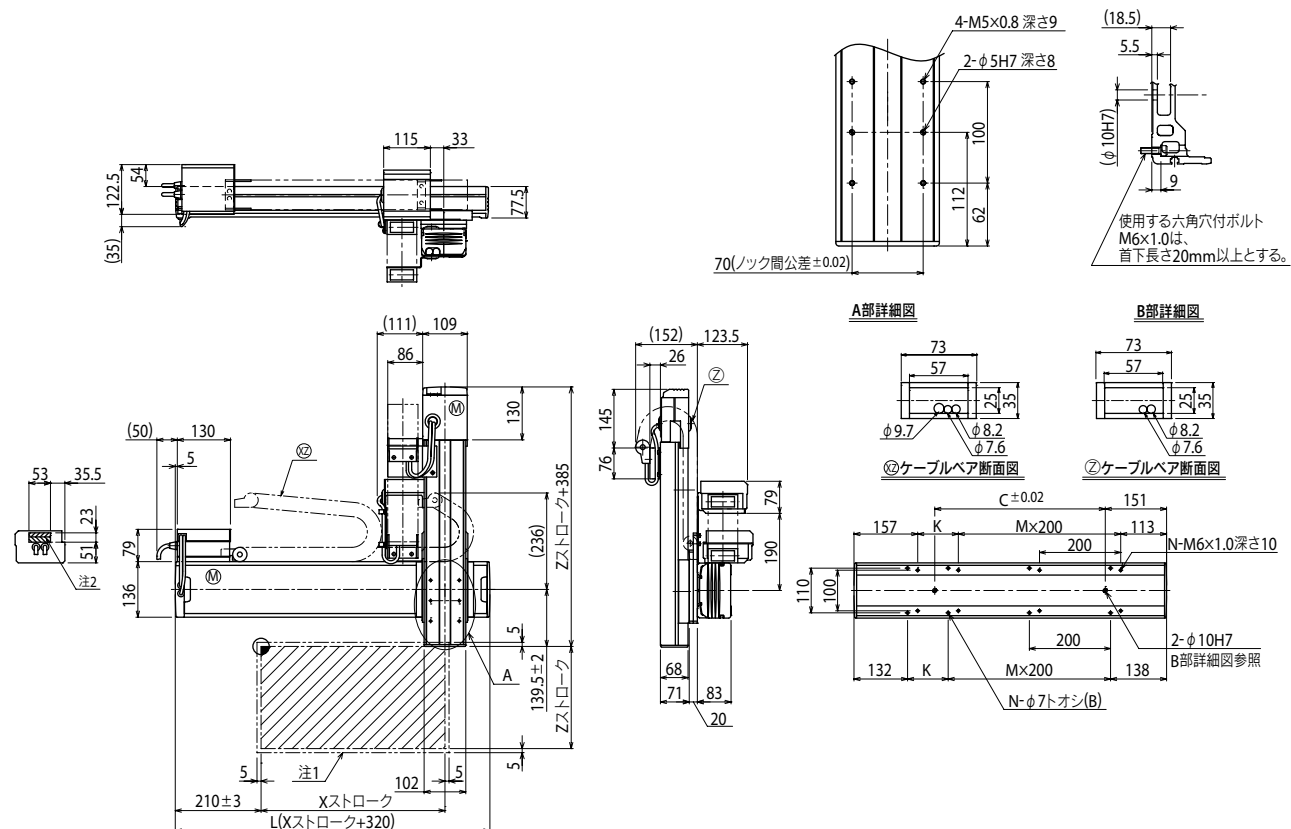
最大可搬質量

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
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。

アプリケーション
LCM100
TRANSEVO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-XG
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
タイム
タイム
タイム
タイム
XZタイプ