

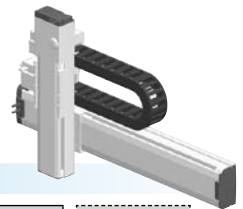
# MXYx

### 2軸/ZFL10

● 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)



## 注文字式

**MXYx - C** [ ] [ ] **ZFL10** [ ] [ ] **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 | 15~105cm | | 15~35cm | | | 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m | RCX222 | | R:RG2 | N: NPN<sup>※1</sup>, P: PNP, CC: CC-Link, DN: DeviceNet, PB: Profibus, EN: Ethernet, YC: YC-Link<sup>※2</sup> | 無記入: 標準, E: CE仕様 | 無記入: なし, N1: OPDIO24/16 (NPN)<sup>※1</sup>, P1: OPDIO24/17 (PNP), EN: Ethernet<sup>※3</sup>

- ※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 <sup>※1</sup>             | F14H                 | F10-BK相当<br>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 <sup>※2</sup> (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 <sup>※3</sup> (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。

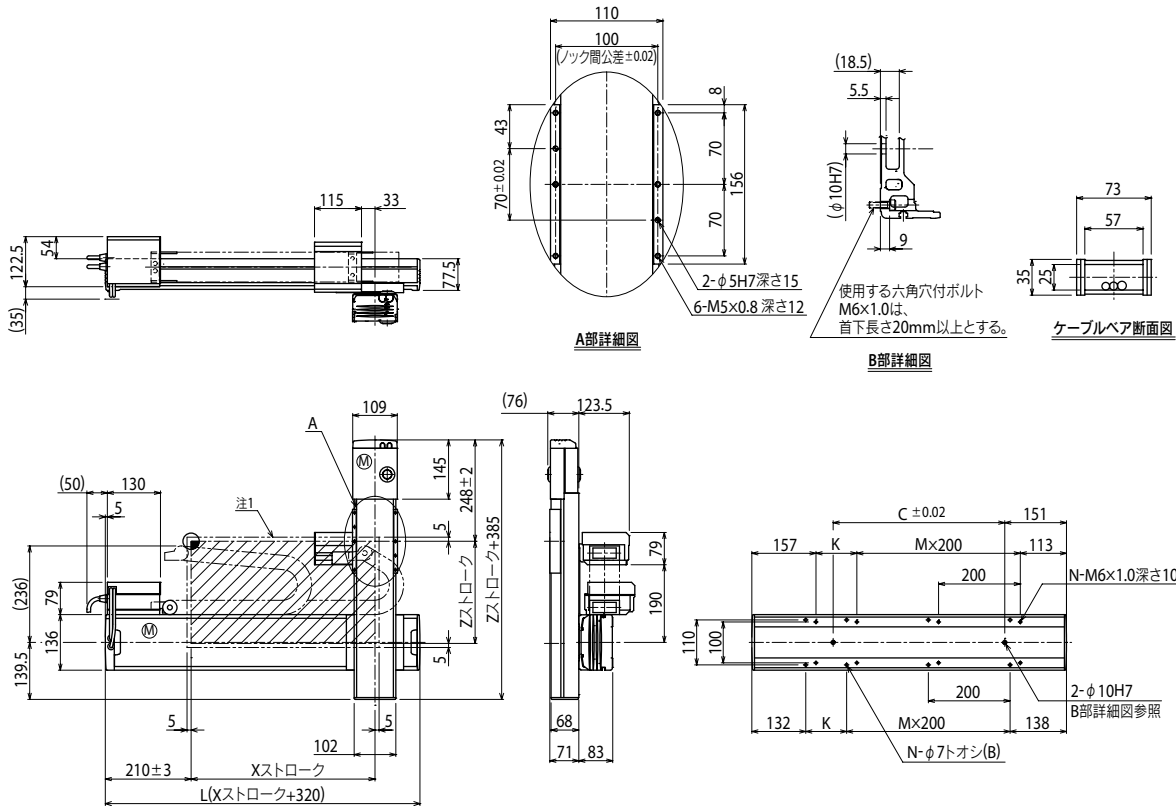
## 最大可搬質量 (kg)

| X軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) |
|-------------|-------------|
| 150~1050    | 150~350     |
|             | 15          |

## 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/<br>リモートコマンド/オンライン命令 |

### MXYx 2軸/ZFL10 (F1)



| X軸ストローク | 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軸ストローク                              | 150  | 250 | 350 |
|--------------------------------------|------|-----|-----|
| ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> X軸 (mm/sec) | 1200 | 960 | 780 |
| 速度設定                                 | —    | 80% | 65% |

- 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. 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。