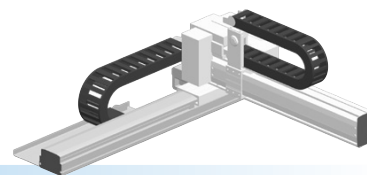


# FXyBx 2轴/IO



●臂式 ●护线链 ●Y轴/IO用护线链追加型

## 订购型号

<b>FXyBx</b>	<b>C</b>				<b>IO</b>		<b>RCX222</b>			
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	ZR轴	电缆长度	适用控制器	支持CE标准	输入输出选择1	输入输出选择2
	A1 A2 A3 A4		15~245cm	15~55cm		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	空白:标准 E:CE规格	N:NPN <sup>※1</sup> P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>※2</sup>	空白:无 N1:OP.DIO24/16 (NPN) <sup>※1</sup> P1:OP.DIO24/17 (PNP) EN:Ethernet <sup>※3</sup>

※1. CE规格时,不能选择NPN。  
※2. 仅适用于主轴。有关YC-Link的详情,请参阅P68的说明。  
※3. 只有输入输出选择1选择CC或DN或PB时,输入输出选择2才可选择EN。

## 基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 <sup>※1</sup>	B10	—
马达输出 AC	100 W	100 W
重复定位精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm
驱动方式	同步带	同步带
滚珠丝杆导程 <sup>※3</sup> (减速比)	相当于导程25 mm	相当于导程25 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
动作范围	150~2450 mm	150~550 mm
机器人电缆长度	标准:3.5m 选配:5m、10m	

※1. 框架加工(安装孔、攻丝孔)与单轴机器人不同,请务必加以注意。  
※2. 单方向的重复定位精度。  
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

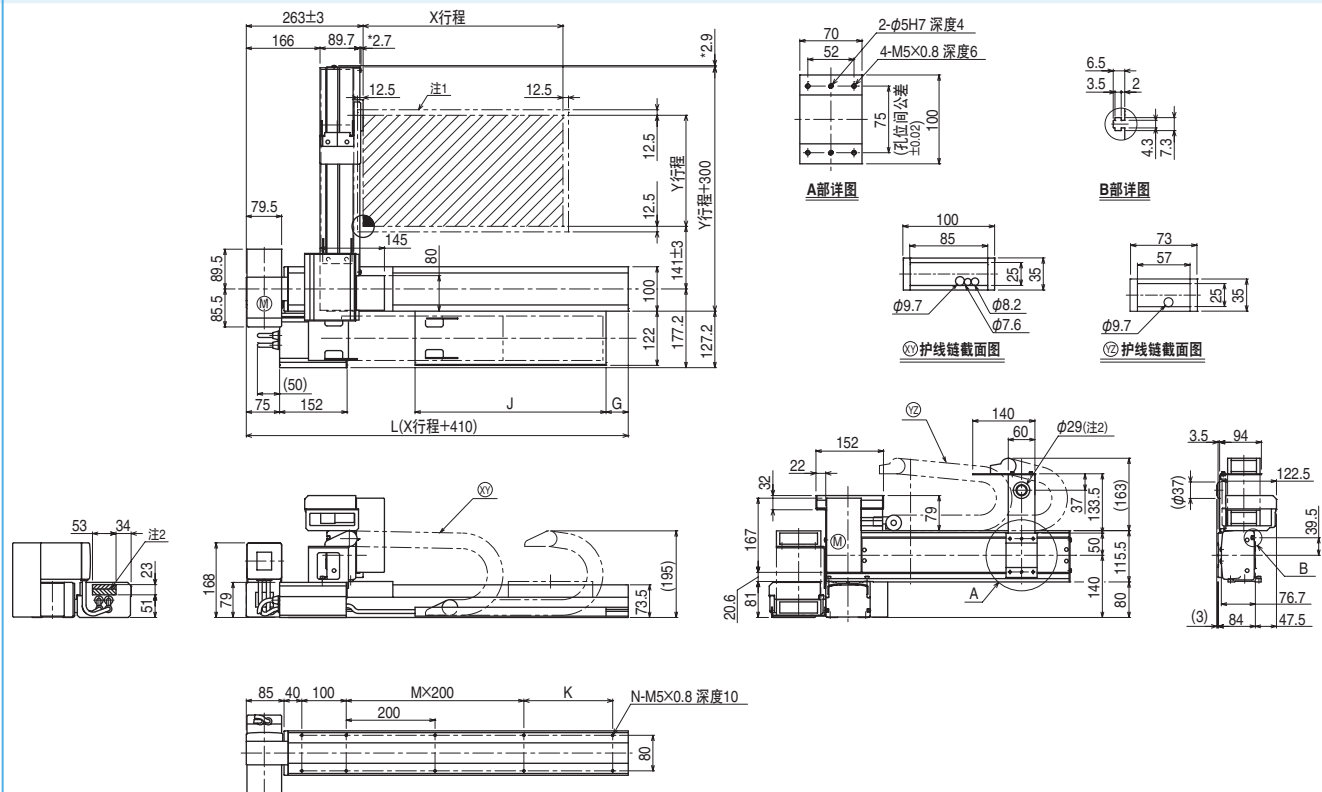
## 最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	XY2轴
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

## 适用控制器

控制器	运行方法
RCX222	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令

## FXyBx 2轴/IO A1



注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。 注2. 斜线部分位置表示用户用的电缆取出口。 注3. 图中带“\*”的尺寸为螺丝高度。

X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430
Y行程	150	250	350	450	550																			