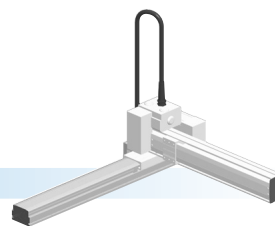


垂直多关节机器人  
YA  
龙门式机器人  
LCM100  
小型单轴机器人  
TRANSERVO  
单轴机器人  
FLIP-X  
双轴机器人  
PHASER  
直交机器人  
XY-X  
水平多关节机器人  
YK-X  
抱闸型机器人  
YP-X  
洁净  
CLEAN  
控制  
CONTROLLER  
各种信息  
INFORMATION  
机械臂式  
支撑龙门式  
移动臂式  
抱臂式  
XZ式

# FXyBx 2轴

●臂式 ●自立电缆



## 订购型号

<b>FXyBx - S</b>					<b>RCX222</b>				
机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	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		15~95cm	15~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	空白:标准 E:CE规格	N:NPN*1 P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link*2	空白:无 N1:OPDIO24/16 (NPN)*1 P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet*3

※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*1	B10	—
马达输出 AC	100 W	100 W
重复定位精度*2	±0.04 mm	±0.04 mm
驱动方式	同步带	同步带
滚珠丝杆导程*3 (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	150~950 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。

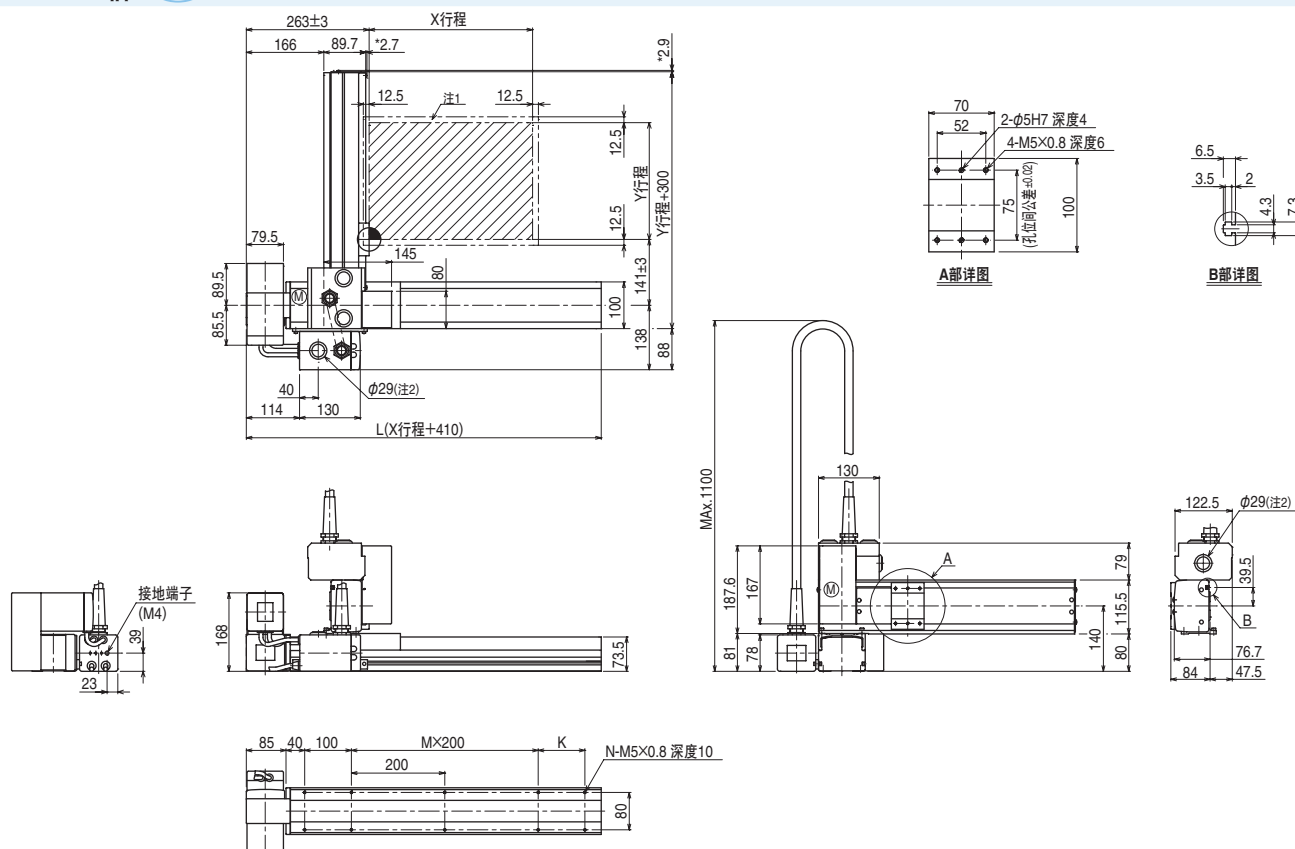
## 最大可搬运重量 (kg)

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

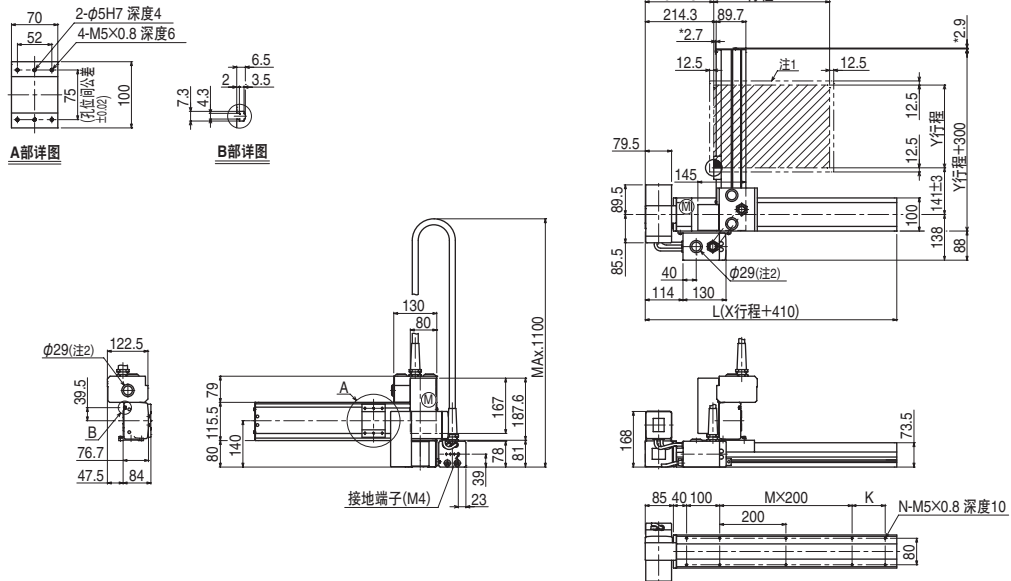
## FXyBx 2轴 A1



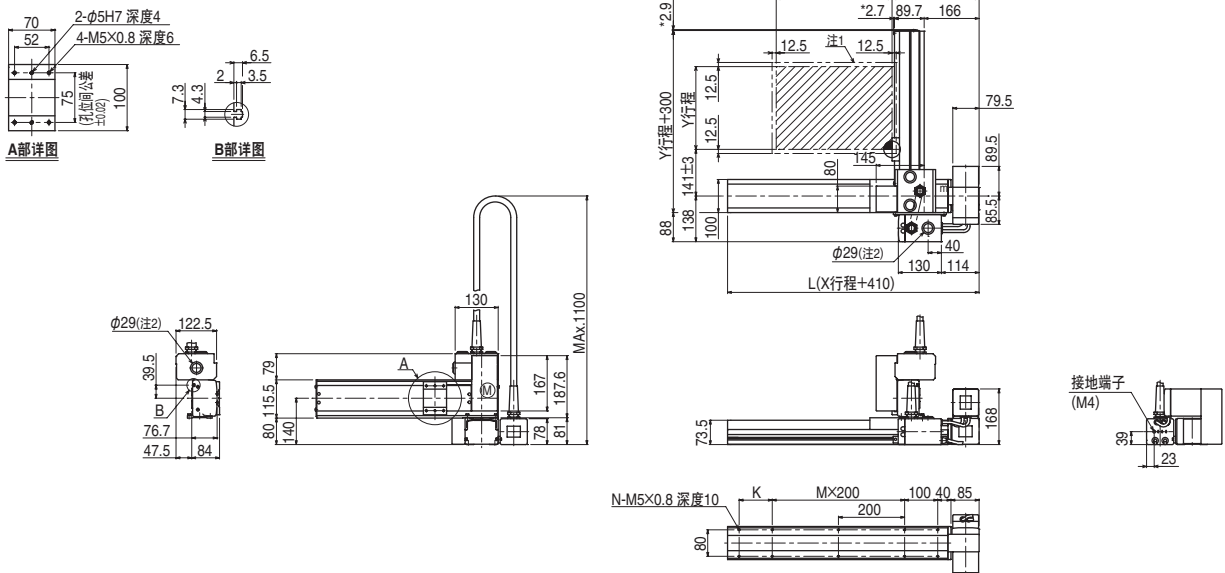
X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550				

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限位的位置。  
注2. 表示用户用的电缆取出口。  
注3. 图中带“”的尺寸表示螺丝高度。

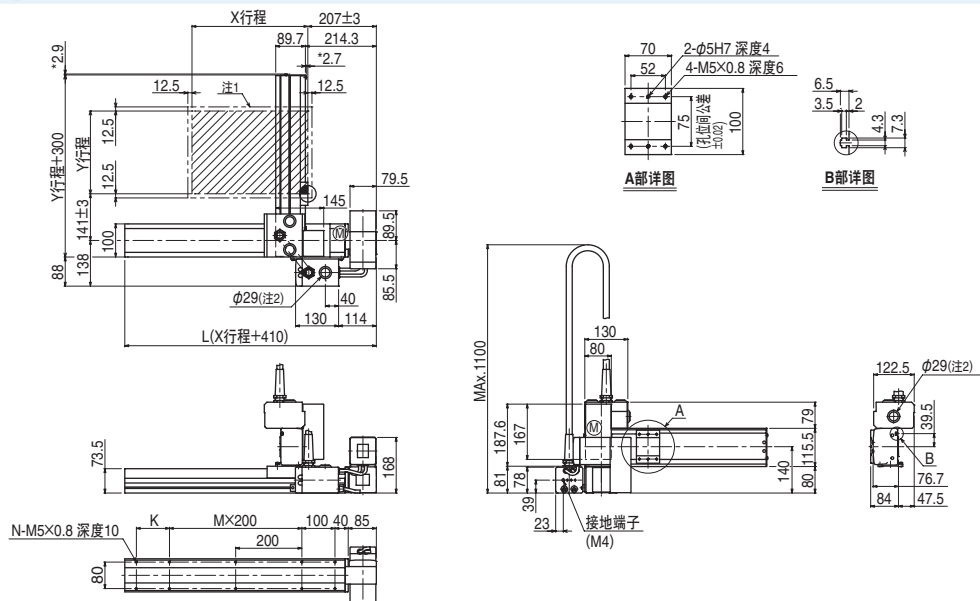
FXyBx 2轴 A2



FXyBx 2轴 A3



FXyBx 2轴 A4



- 垂直多关节机器人
- VA
- 机械臂结构
- LCM100
- 小型单轴机器人
- TRANSERVO
- 单轴机器人
- FLIP-X
- 线性单轴机器人
- PHASER
- 直角机器人
- XY-X
- 水平多关节多轴机器人
- YK-X
- 并联型机器人
- YP-X
- CLEAN
- 控制
- CONTROLLER
- INFORMATION
- 各种信息
- 机械臂式
- 支撑龙门式
- 移动式
- 拾举式
- XZ式