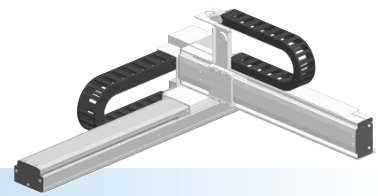


垂直多关节机器人
 双臂协调机械手
 小型单轴机器人
 单轴机器人
 柔性机械手机器人
 直交机器人
 水平多关节带驱机器人
 拍拉式机器人
 洁净
 控制臂
 各种信息
 机械臂式
 支撑龙门式
 移动臂式
 拍举式
 XZ式

FXYx 2轴/IO

●臂式 ●护线链 ●Y轴/IO用护线链追加型



订购型号

FXYx - C				IO		RCX222				
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		15~105cm	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 TM 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	—	—
马达输出 AC	100 W	60 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.02 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C10级)
滚珠丝杆导程 ^{※2} (减速比)	20 mm	12 mm
最高速度 ^{※3}	1200 mm/sec	800 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~550 mm
机器人电缆长度	标准:3.5m 选配:5m、10m	

※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※3. X轴行程超过750mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

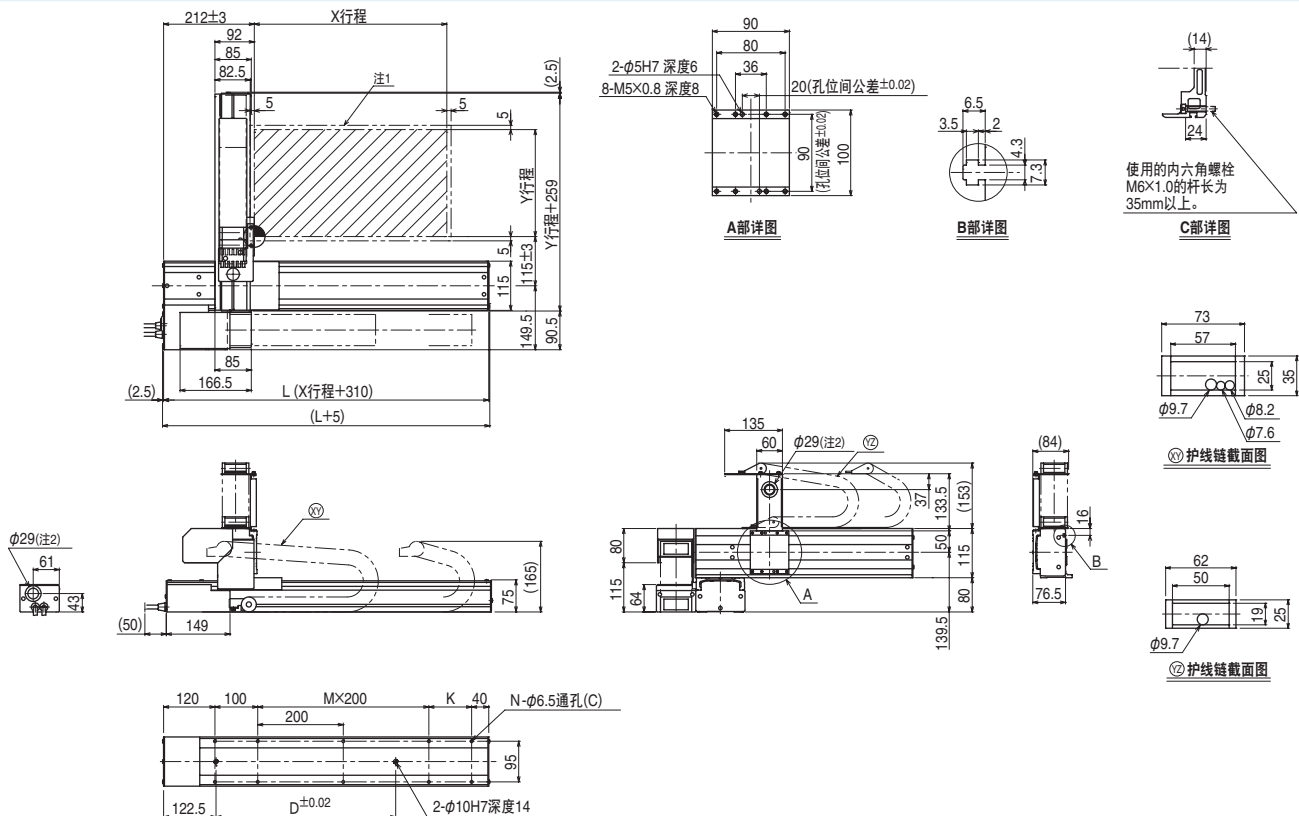
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

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

FXYx 2轴/IO A1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Y行程	150	250	350	450	550						
各行程最高速度 ^{注3} (mm/sec)	X轴	1200					960	780	600	540	
	速度设定	—					80%	65%	50%	45%	

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. 用户用的电缆取出口。

注3. X轴行程超过750mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。