

垂直多关节机器人
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
双轴单轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平多关节带臂机器人
YK-X
拍放型机器人
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
拍臂式
XZ式

HXYLx 2轴

臂式 护线链



订购型号

HXYLx - C					RCX222HP		R			
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	再生装置	输入输出选择1	输入输出选择2
A1		A1	115~205cm	25~65cm	3L:3.5m	RCX222HP	空白:标准	R:RG2	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
A2		A2			5L:5m		E:CE规格			
A3		A3			10L:10m					
A4		A4								

*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	F20N	F17
马达输出 AC	400 W	400 W
重复定位精度*2	±0.04 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C10级)	滚珠丝杆(C7级)
滚珠丝杆导程*3 (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
动作范围	1150~2050 mm	250~650 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。

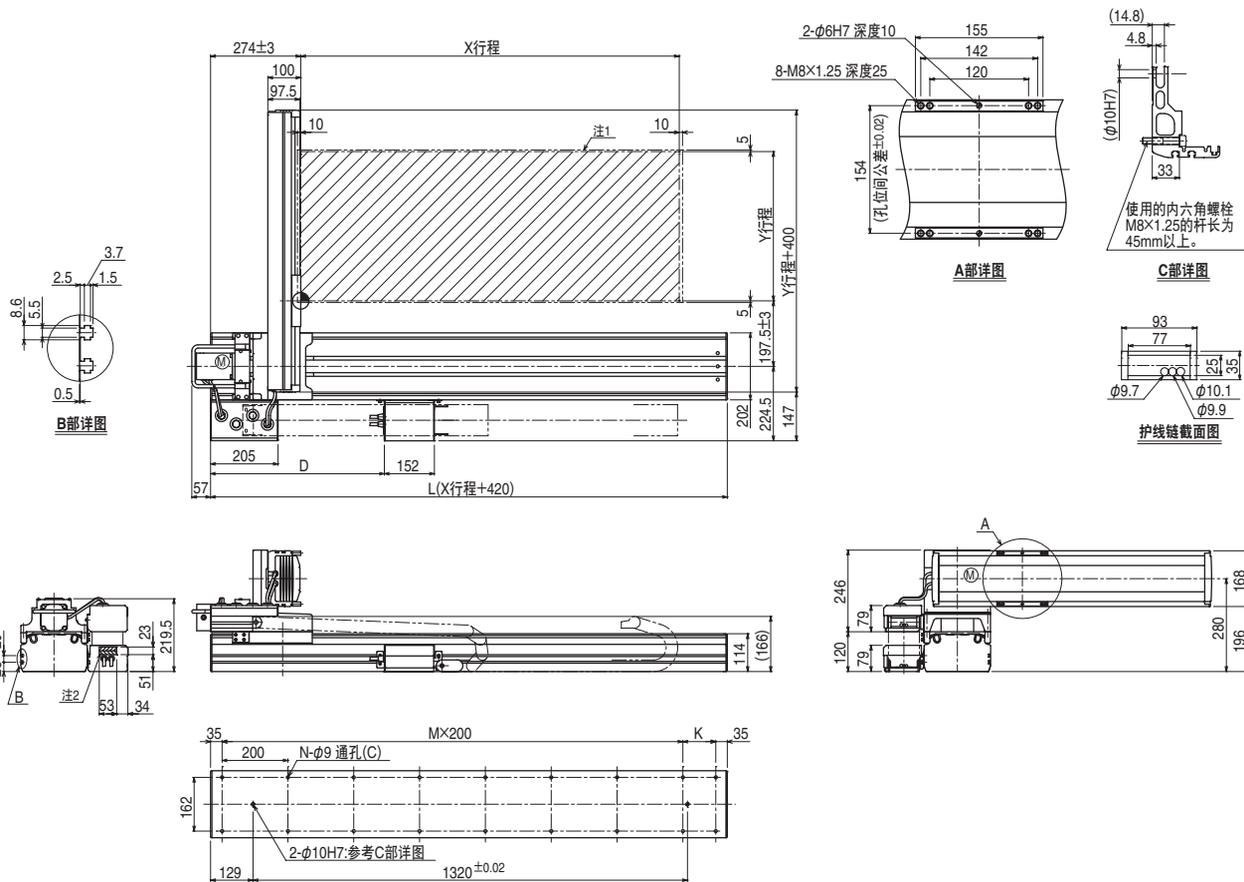
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	XY2轴
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

适用控制器

控制器	运行方法
RCX222HP-R	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令

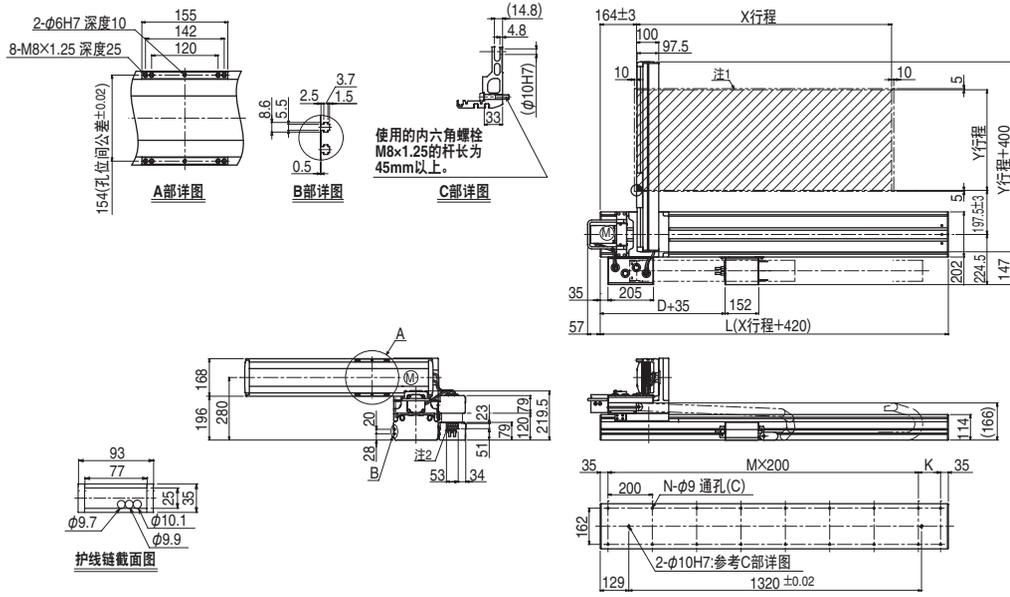
HXYLx 2轴 A1



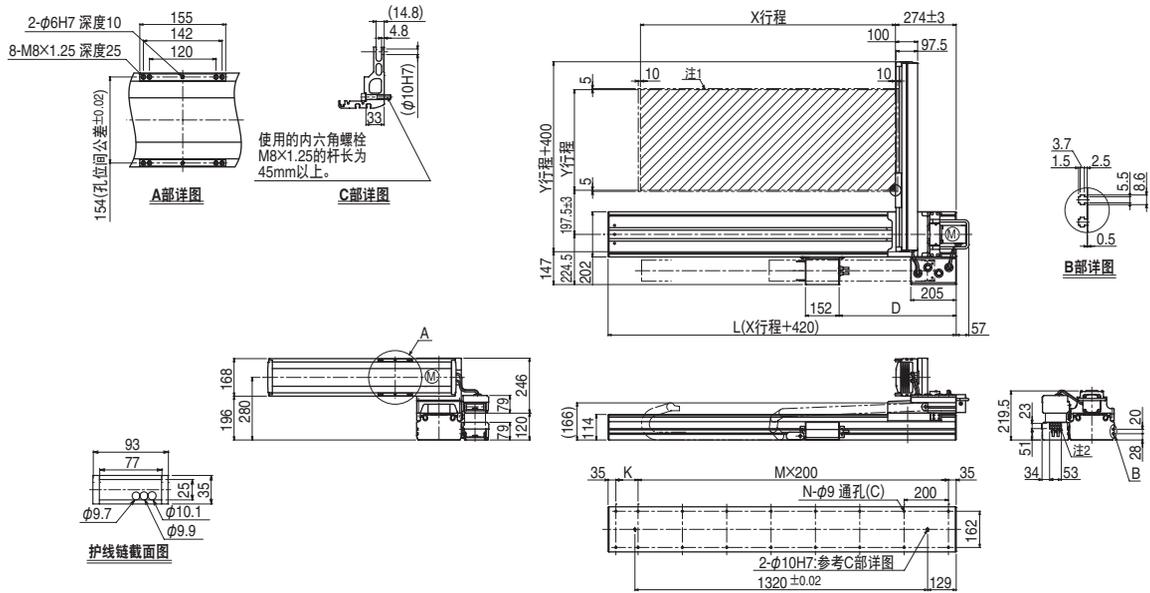
X行程	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Y行程	250	350	450	550	650					

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. 斜线部分及未使用的绝缘圈可作为用户用的电缆取出口使用。

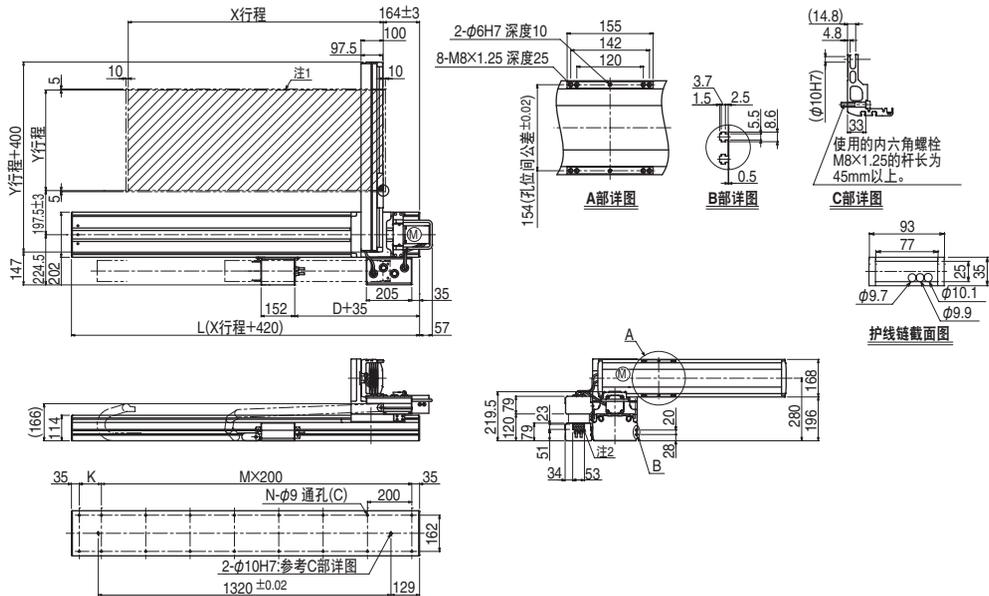
HXYLx 2轴 A2



HXYLx 2轴 A3



HXYLx 2轴 A4



- 垂直多关节机器人 Y
- LCM100 液控进给机构
- TRANSERVO 小型液控进给机构 Y
- FLIP-X 液控的轴 Y
- PHASER 液控的轴 Y
- XY-X 直交轴 Y
- YK-X 水平多关节安全型机器人 Y
- YP-X 液控进给机构 Y
- CLEAN 液控
- CONTROLLER 控制 Y
- INFORMATION 各种信息
- 机械臂式
- 支撑龙门式
- 移动式
- 拾样式
- XZ 式