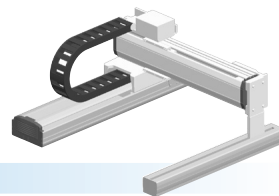


垂直多关节机器人
LCM100
小型单轴机器人
FLIP-X
双轴单轴机器人
PHASER
直交机器人
YK-X
水平多关节带臂机器人
YP-X
洁净
CONTROLLER
各种信息
机械臂式
支撑龙门式
移动式
拍举式
XZ式

HXYx 2轴

● 支撑龙门式 ● 护线链



订购型号

| | | | | | | | | | | |
|-----------------|----------------------|----|----------|----------|--------------------------------|----------|-------------------|--------|--|---|
| HXYx - 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 |
| | G1 G2 G3 G4 | | 25~125cm | 25~105cm | 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m | RCX222HP | 空白: 标准 E: CE规格 | 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} |

※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} | F20 | F17 |
| 马达输出 AC | 600 W | 400 W |
| 重复定位精度 ^{※2} | ±0.01 mm | ±0.01 mm |
| 驱动方式 | 滚珠丝杆(C7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 ^{※4} | 1200 mm/sec | 1200 mm/sec |
| 动作范围 | 250~1250 mm | 250~1050 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。
※4. X轴、Y轴行程超过850mm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。

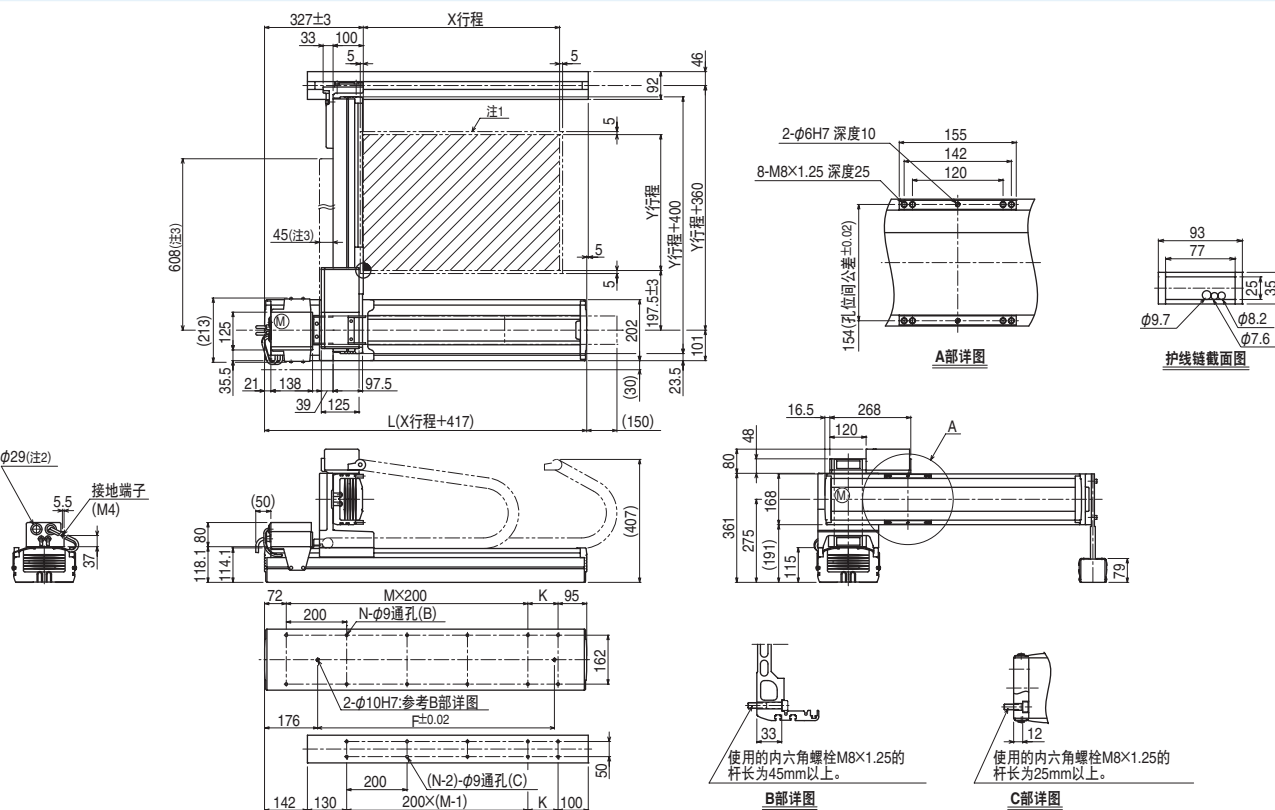
最大可搬运重量 (kg)

| Y行程 (mm) | XY2轴 |
|----------|------|
| 250~1050 | 50 |

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 |

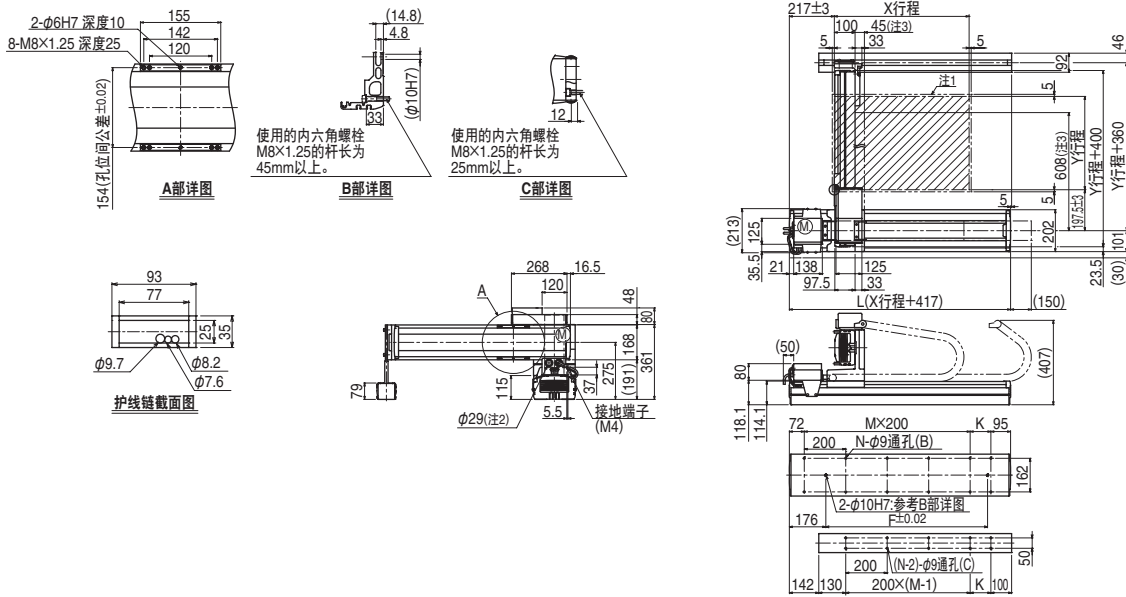
HXYx 2轴 G1



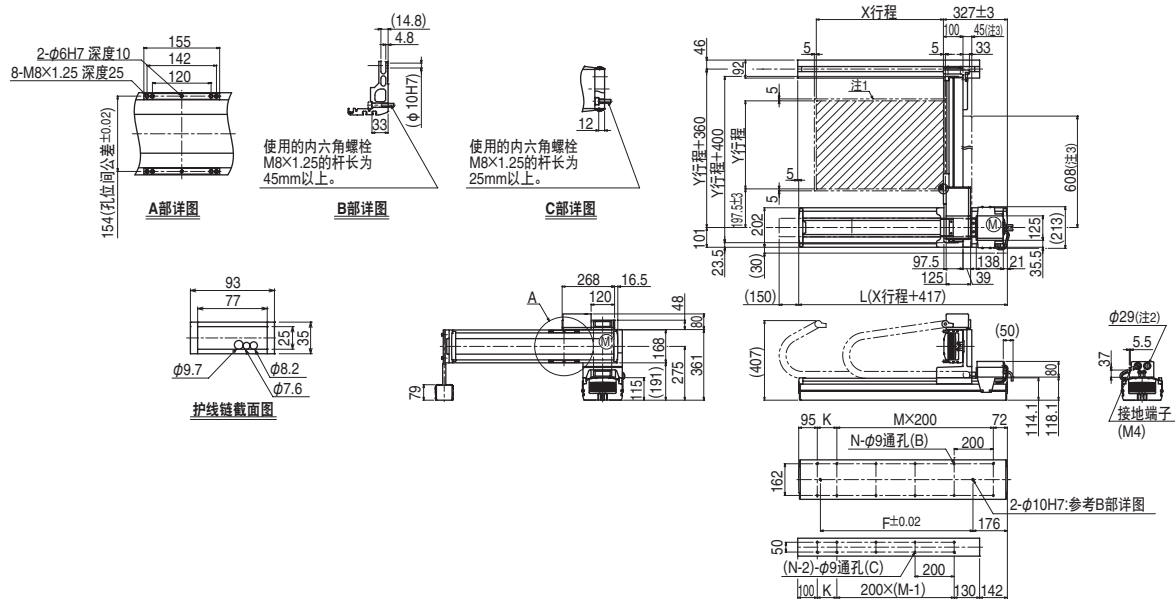
| X行程 | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | 750 | 850 | 950 | 1050 | 1150 | 1250 | |
|--------------------------------|-----|-----|------|-----|------|------|------|------|------|------|---------|--|
| L | 667 | 767 | 867 | 967 | 1067 | 1167 | 1267 | 1367 | 1467 | 1567 | 1667 | |
| K | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | |
| F | 420 | 420 | 600 | 600 | 780 | 780 | 960 | 960 | 1140 | 1320 | 1320 | |
| M | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | |
| N | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | |
| Y行程 | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | 750 | 850 | 950 | 1050 | | | |
| 各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec) | X轴 | | 1200 | | 960 | | 840 | | 720 | | 600 480 | |
| | Y轴 | | 1200 | | 960 | | 840 | | 720 | | | |
| 速度设定 | | | — | | 80% | | 70% | | 60% | | 50% 40% | |

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. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)
注4. X轴、Y轴行程超过850mm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。

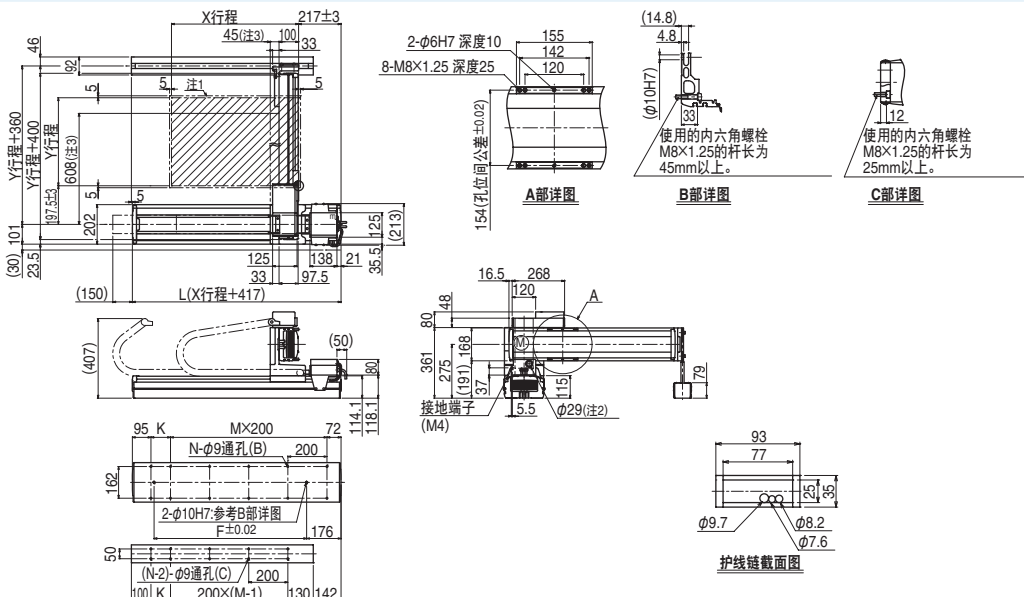
HXYx 2轴 G2



HXYx 2轴 G3



HXYx 2轴 G4



- 垂直多关节机器人 Y
- LCM100 协作机器人
- TRANSERVO 小型协作机器人 Y
- FLIP-X 双轴机器人 Y
- PHASER 协作双轴机器人 Y
- XY-X 直角坐标 Y
- YK-X 水平多关节工业机器人 Y
- YP-X 直角坐标 Y
- CLEAN 洁净
- CONTROLLER 控制柜
- INFORMATION 各种信息
- 机械臂式
- 支撑龙门式
- 移动式
- 拾举式
- XZ 式