

垂直关节机器人
YA
龙门式机械手
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
磁性轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平多关节型机器人
YK-X
拍拉式机器人
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
拍拉式
XZ式

NXY 2轴

●臂式 ●护线链



订购型号

NXY - C					RCX222		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
	A1 A3		50~200cm	15~65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	空白:标准 E:CE规格	R:RG2	空白:无 N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3} YC:YC-Link ^{※2}

※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}	N15	F14
马达输出 AC	400 W	100 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)φ15	滚珠丝杆(C7级)φ15
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	500~2000 mm	150~650 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。

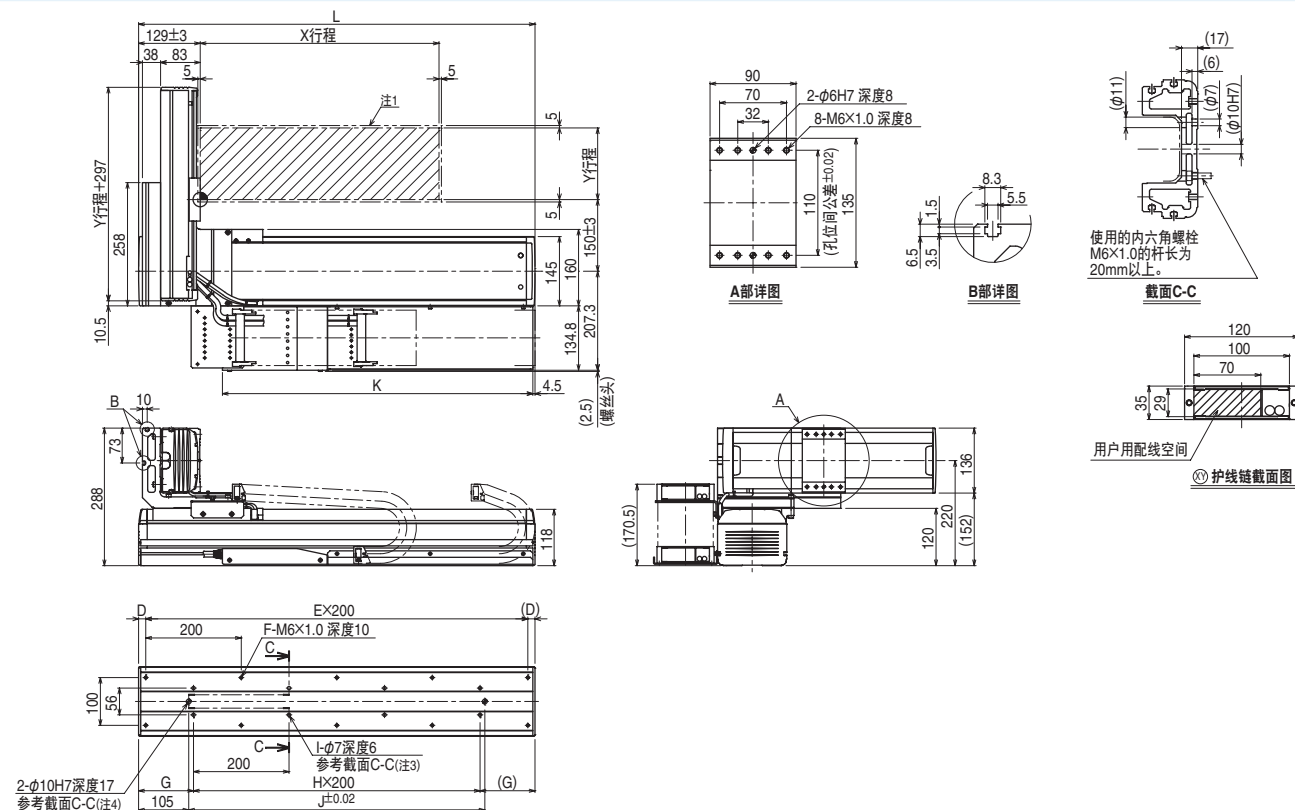
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	XY2轴
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

适用控制器

控制器	运行方法
RCX222-R	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令

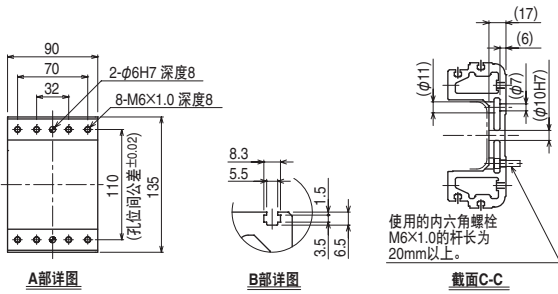
NXY 2轴 A1



	X行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330	
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	
Y行程	150	250	350	450	550	650											

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. 出厂时的X轴原点位置如本图所示,通过参数的变更可以变更为R侧原点。
 注3. 使用φ7安装时,主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
 注4. 使用φ10H7孔时,应避免销进入图示深度以上。
 注5. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4丝锥。
 注6. 护线链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。

NXY 2轴 A3

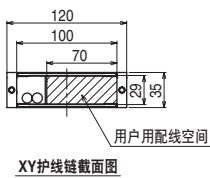


使用的内六角螺栓
M6×1.0的杆长为
20mm以上。

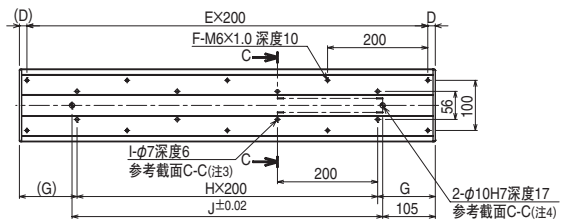
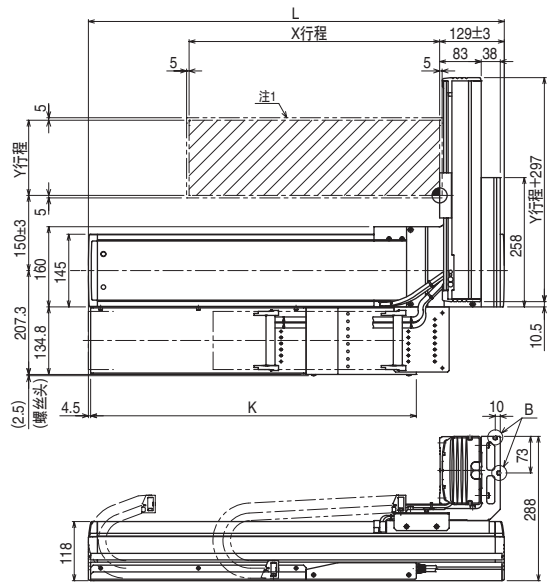
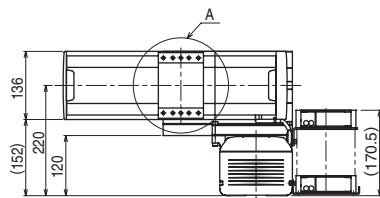
A部详图

B部详图

截面C-C



XY护线链截面图



X行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y行程	150	250	350	450	550	650										

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. 出厂时的X轴原点位置如本图所示,通过参数的变更可以变更为R侧原点。
注3. 使用φ7安装时,主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。
注4. 使用φ10H7孔时,应避免销进入图示深度以上。
注5. 用户用接地端子请使用X轴旁BOX的M4丝锥。
注6. 护线链两端部位的M4攻丝可用于固定配线。