

PXYx 2轴

●臂式 ●护线链



订购型号

PXYx - C [] [] [] [] **RCX222** [] [] []

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	A1	15~65cm	5~30cm	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 ^{※1}	—	T4H
马达输出 AC	60 W	30 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.02 mm	±0.02 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C10级)	滚珠丝杆(C10级)
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	12 mm	12 mm
最高速度 ^{※4}	720 mm/sec	720 mm/sec
动作范围	150~650 mm	50~300 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轴行程超过650mm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。

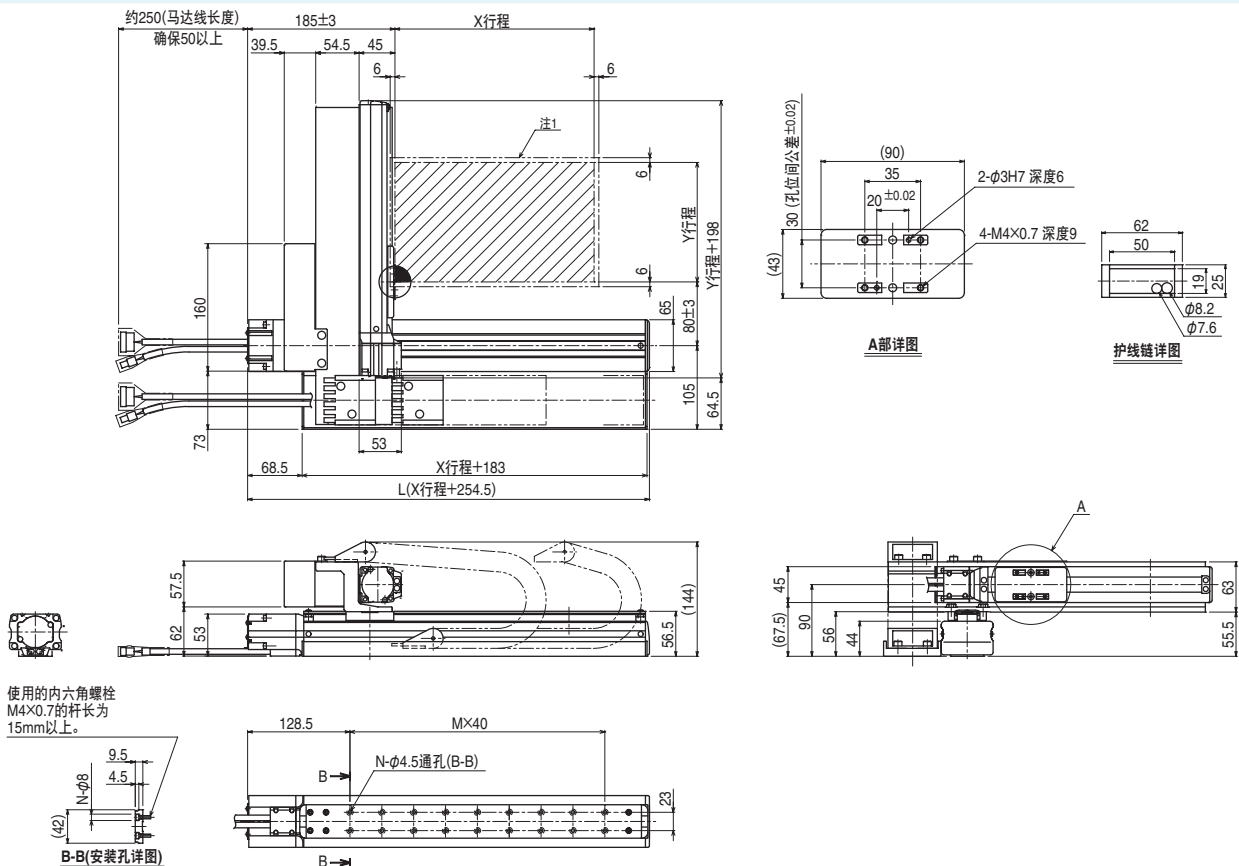
最大可搬运重量

Y行程(mm)	XY2轴
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

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

PXYx 2轴 A1



使用的内六角螺栓
M4×0.7的杆长为
15mm以上。

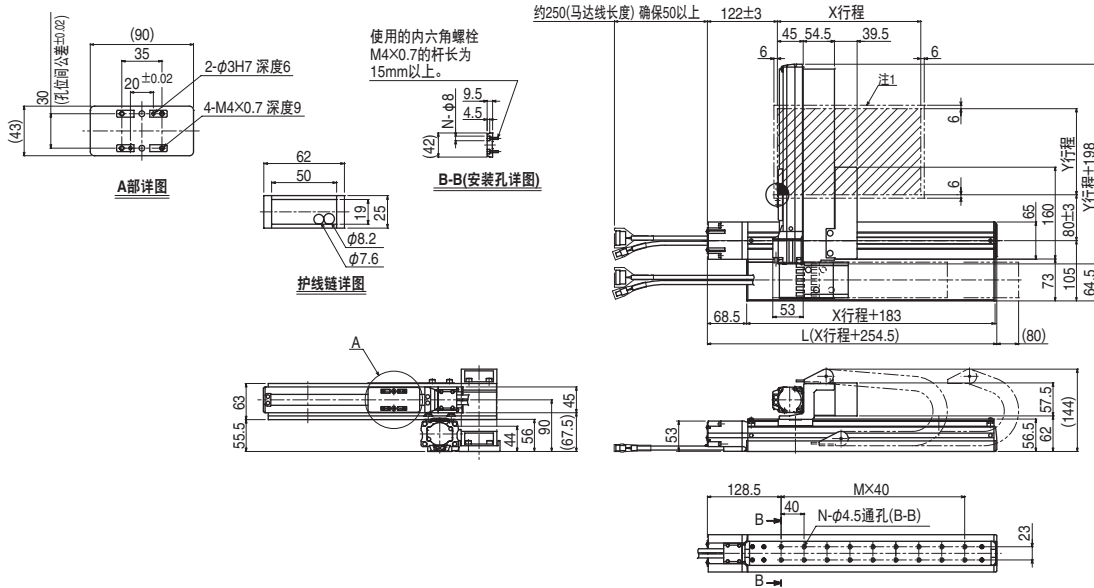
X行程	150	250	350	450	550	650
L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5	904.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38
Y行程	50	100	150	200	250	300
各行程最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X轴		720		600	
	速度设定		—		83%	

※1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

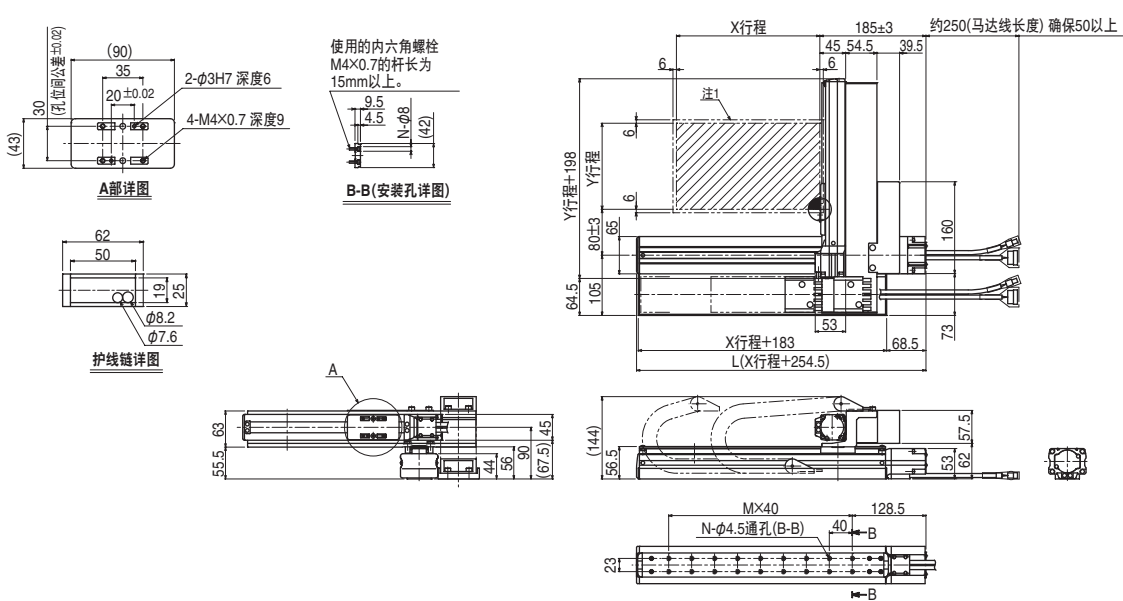
※2. X轴行程超过650mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

- 垂直多关节机器人
YA
- 桌面式机械臂
LCM100
- 小型机械臂
TRANSERVO
- 单轴机器人
FLIP-X
- 旋转单轴机器人
PHASER
- 直角机器人
XY-X
- 水平多关节安全型机器人
YK-X
- 双轴双效臂
YP-X
- 洁净
CLEAN
- 控制臂
CONTROLLER
- 各种信息
INFORMATION
- 机械臂式
- 支撑龙门式
- 移动式
- 拾样式
- XZ式

PXYx 2轴 A2



PXYx 2轴 A3



PXYx 2轴 A4

