

# HXYx 2轴

● 抬举式 ● 自立电缆

## 订购型号

<b>HXYx</b>	<b>S</b>	<b>P1</b>				<b>RCX222HP</b>		<b>R</b>		
机器人主机	电缆	组合	X轴行程 <sup>※1</sup>	Y轴行程 <sup>※1</sup>	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
			25~85cm	25~85cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222HP	空白:标准 E:CE规格	R:RG2	N:NPN <sup>※2</sup> P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>※3</sup>	空白:无 N1:OPDIO24/16 (NPN) <sup>※2</sup> P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet <sup>※4</sup>

※1. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。  
 ※2. CE规格时,不能选择NPN。  
 ※3. 仅适用于主轴。有关YC-Link的详情,请参阅P68的说明。  
 ※4. 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 <sup>※1</sup>	F20	F20-BK
马达输出 AC	600 W	600 W
重复定位精度 <sup>※2</sup>	±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 <sup>※3</sup> (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~850 mm	250~850 mm
机器人电缆长度	标准:3.5 m 选配:5 m、10 m	

※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。

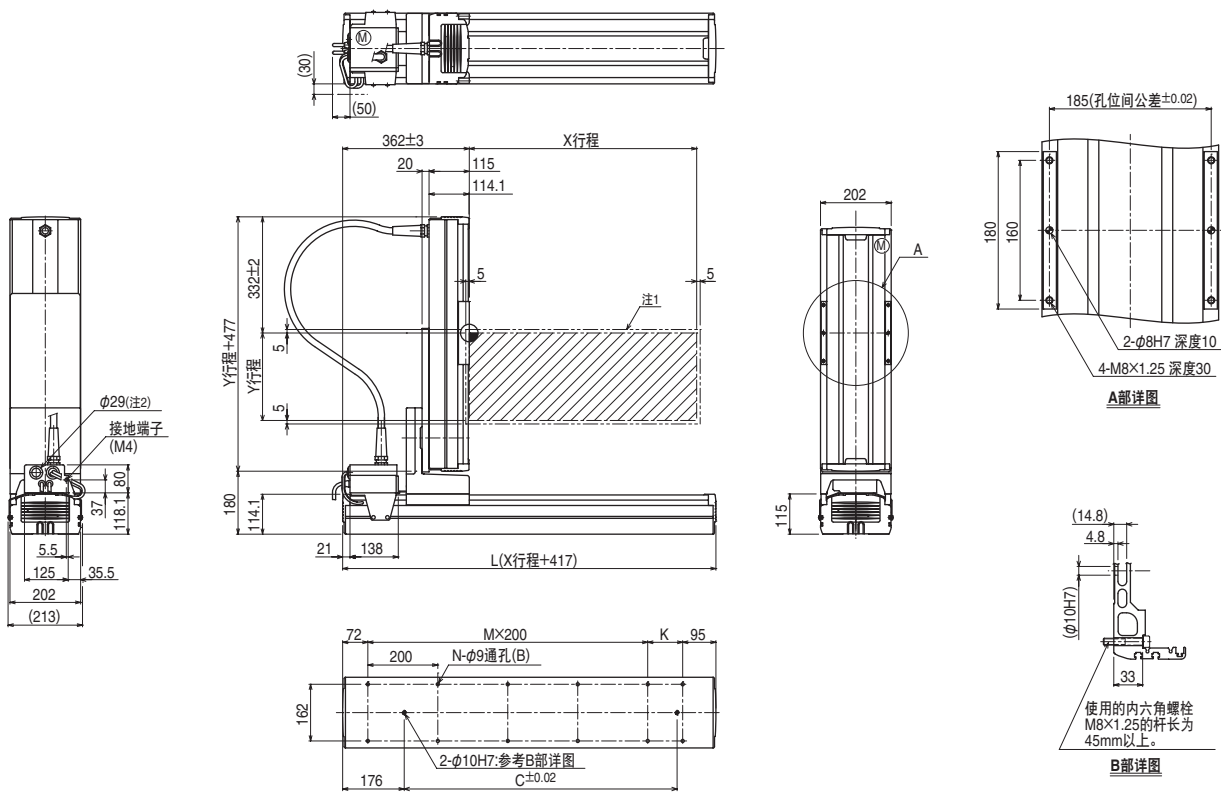
## 最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
250~850	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

## HXYx 2轴 P1



X行程 <sup>※3</sup>	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Y行程 <sup>※3</sup>	250	350	450	550	650	750	850

各行程最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X轴	1200	960
	Y轴	600	480
	速度设定	—	80%

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行程和Y行程合计不应超过1100mm。  
 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。

垂直多关节机器人  
YA  
搬运站用模块  
LCM100  
小型单轴机器人  
TRANSERVO  
单轴机器人  
FLIP-X  
线性单轴机器人  
PHASER  
垂直机器人  
XY-X  
水平多关节机器人  
YK-X  
抬举型机器人  
YP-X  
洁净  
CLEAN  
控制器  
CONTROLLER  
各种信息  
INFORMATION  
抬举式  
支撑龙门式  
移动臂式  
抬举式  
XZ式