

MXYx 2轴

● 抬举式 ● 护线链

订购型号

MXYx - C - P2 - [] - [] - [] - **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 | 输入输出选择2 |
| | | | 25~125cm | 15~65cm | 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m | RCX222 | 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 | F17 | F14H-BK |
| 马达输出 AC | 400 W | 200 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 | 10 mm |
| 最高速度*4 | 1200 mm/sec | 600 mm/sec |
| 动作范围 | 250~1250 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。
 ※4. X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。

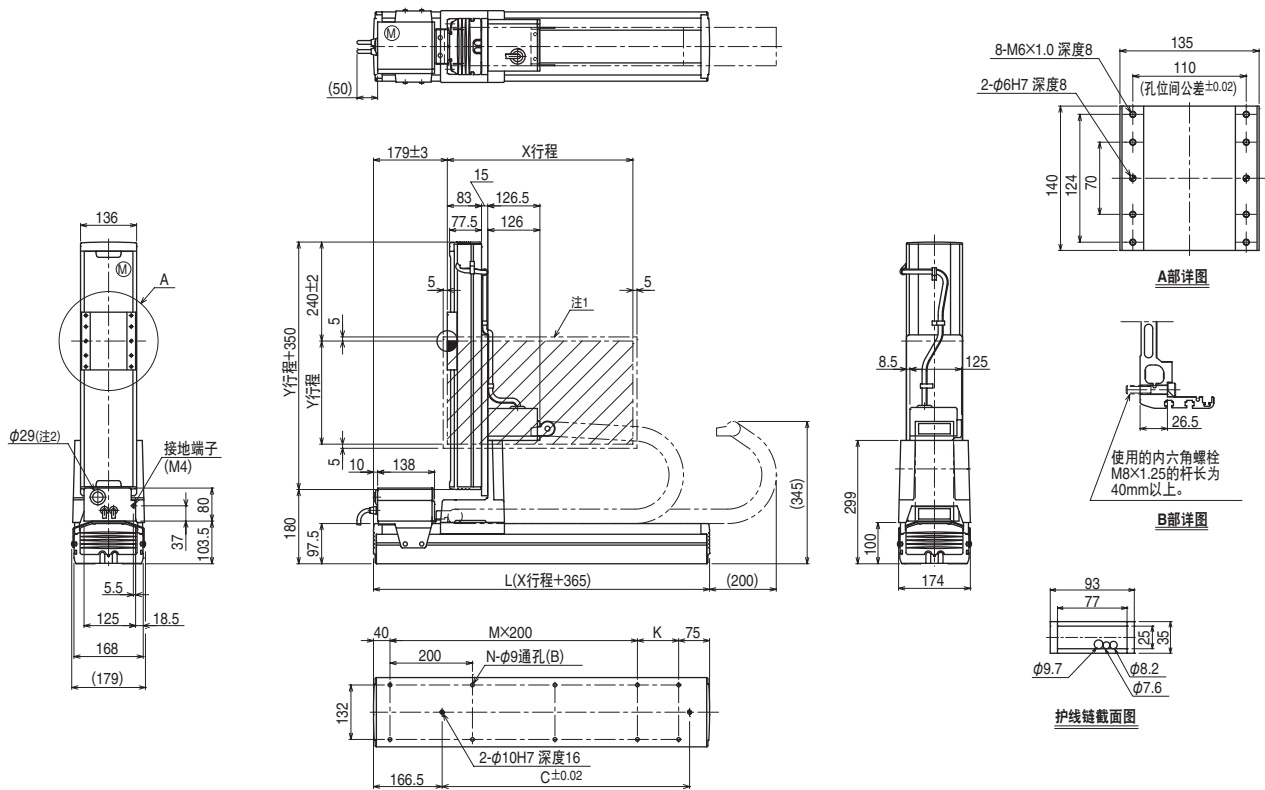
最大可搬运重量 (kg)

| Y行程 (mm) | XY2轴 |
|----------|------|
| 150~650 | 20 |

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 |

MXYx 2轴 P2



| X行程 | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | 750 | 850 | 950 | 1050 | 1150 | 1250 |
|--------------------|------|-----|------|-----|------|------|------|------|------|------|------|
| L | 615 | 715 | 815 | 915 | 1015 | 1115 | 1215 | 1315 | 1415 | 1515 | 1615 |
| K | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 | 200 | 100 |
| C | 240 | 420 | 600 | 600 | 780 | 780 | 960 | 960 | 1140 | 1140 | 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 | 150 | 250 | 350 | 450 | 550 | 650 | | | | | |
| 各行程最高速度*3 (mm/sec) | X轴 | | 1200 | | | | 960 | 840 | 720 | 600 | 480 |
| | 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. X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
 LCM100
 提升送进机构
 TRANSERVO
 小型单轴机器人
 FLIP-X
 单轴机器人
 PHASER
 线性单轴机器人
 XY-X
 垂直机器人
 YK-X
 水平多关节单轴机器人
 YP-X
 抬举型单轴机器人
 CLEAN
 洁净
 CONTROLLER
 控制器
 INFORMATION
 各种信息
 抬举式
 支撑龙门式
 移动式
 抬举式
 XZ式