

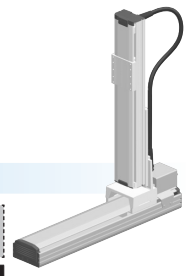
MXYx 2轴

● 抬举式 ● 自立电缆

订购型号

MXYx	S	P1				RCX222		R		
机器人主机	电缆	组合	X轴行程 ^{※1}	Y轴行程 ^{※1}	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
			25~95cm	15~65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	空白:标准 E:CE规格	R:RG2	N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※3}	空白:无 N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※2} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※4}

- ※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 ^{※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	250~950 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。

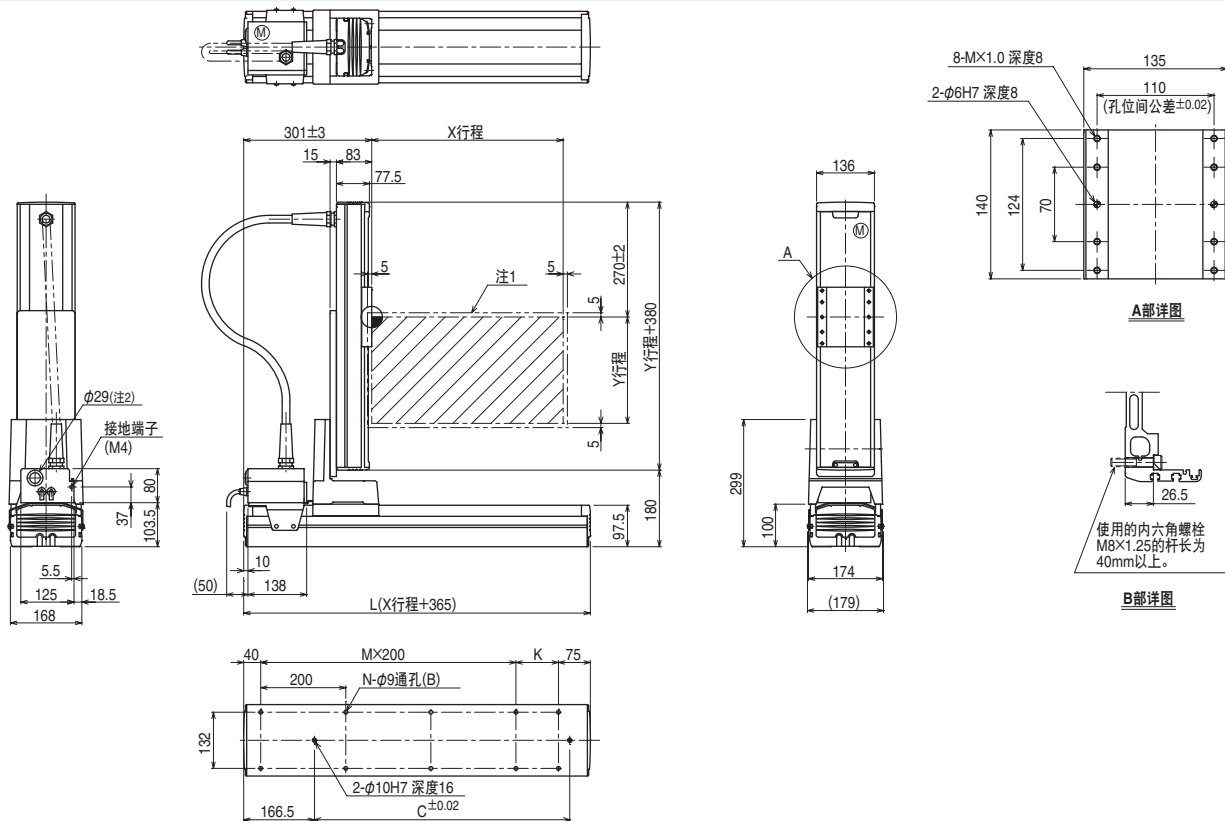
最大可搬运重量 (kg)

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 P1



X行程 ^{※3}	250	350	450	550	650	750	850	950
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315
K	100	200	100	200	100	200	100	200
C	240	420	600	600	780	780	960	960
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14
Y行程 ^{※3}	150	250	350	450	550	650		
各行程最高速度 ^{※4}	X轴		1200		960		840	
(mm/sec)	速度设定		—		80%		70%	

- 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。