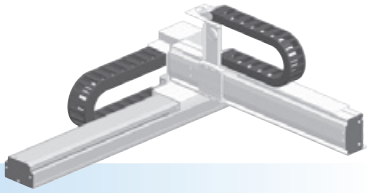
FXYx 2轴/IO

●臂式 ●坦克链 ●Y轴I/O用坦克链追加型



订购型号

FXYx - C - □ - □ - □ - IO - □ - RCX320-2 - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	ZR轴	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	视觉系统	绝对数据备份用电池
FXYx	C	A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm	IO	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX320-2					

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ P.628

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成	—	—
马达输出 AC	100 W	60 W
重复定位精度※1	±0.01 mm	±0.02 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12
滚珠丝杆导程※2 (减速比)	20 mm	12 mm
最高速度※3	1200 mm/sec	800 mm/sec
动作范围	150～1050 mm	150～550 mm
机器人电缆长度	标准：3.5m　选配：5m、10m	

※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
※3. X轴行程超过750mm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。

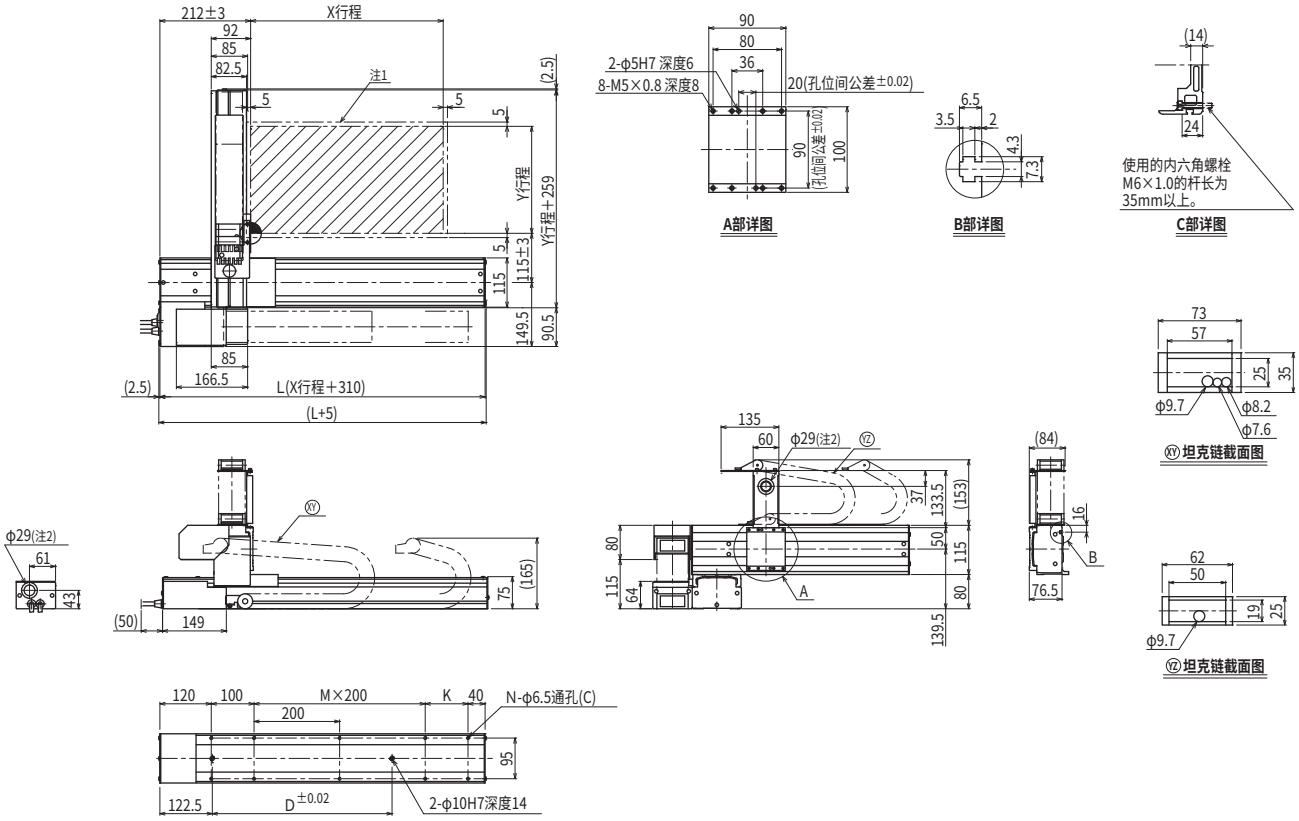
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/远程命令/联机指令

FXYx 2轴/IO A1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

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。

Y行程	150	250	350	450	550
各行程最高速度注3 (mm/sec) X轴	1200			960	780	600	540
各行程最高速度注3 (mm/sec) 速度设定	—			80%	65%	50%	45%

注3. X轴行程超过750mm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。