MXYx 2轴

●臂式 ●坦克链

订购型号

MXYx - C - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX320-2 - [ ] - 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/控制轴数	安全标准	再生装置	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
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m							

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※1	F17	F14H
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φ20	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程※3 (减速比)	20 mm	20 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 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。

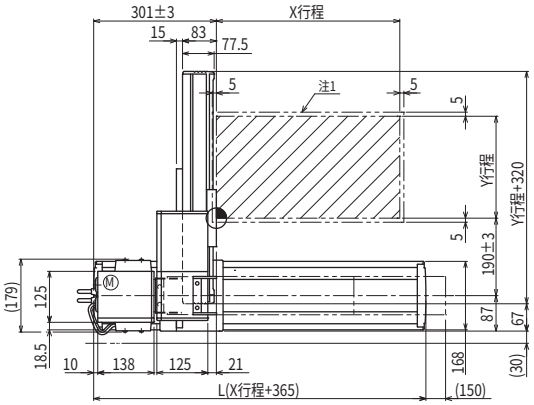
最大可搬运重量 (kg)

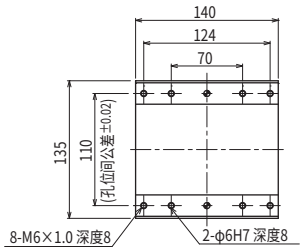
Y行程 (mm)	XY2轴
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

适用控制器

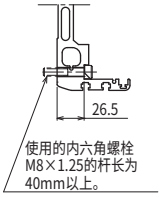
控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

MXYx 2轴 A1

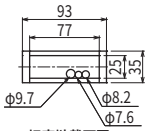




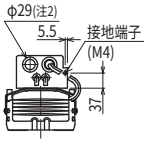
A部详图

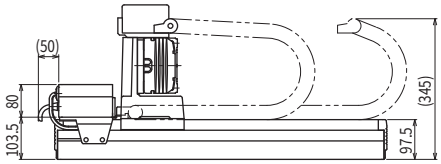


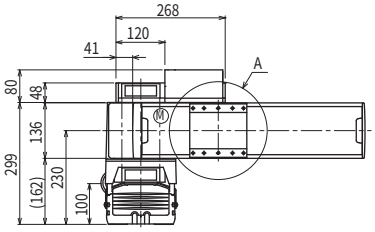
B部详图

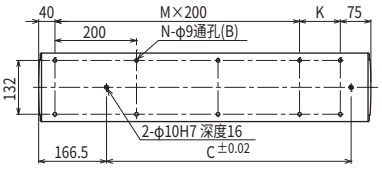


坦克链截面图









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

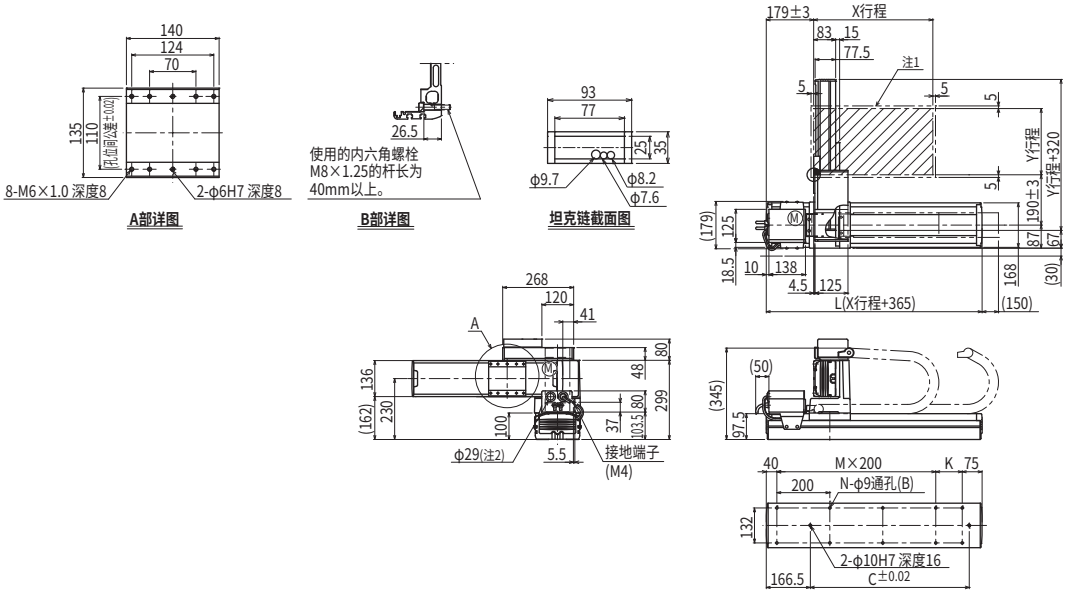
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。

Y行程	150	250	350	450	550	650
各行程最高速度注3 (mm/sec) X轴	1200			960	840	720	600	480
各行程最高速度注3 (mm/sec) 速度设定	—			80%	70%	60%	50%	40%

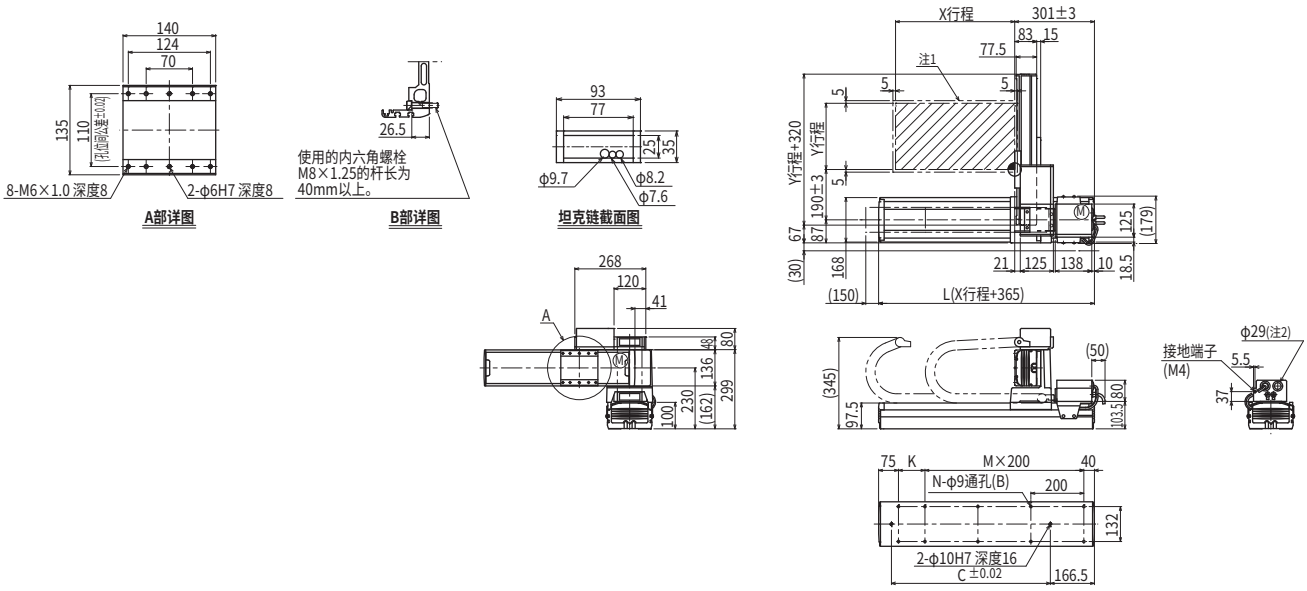
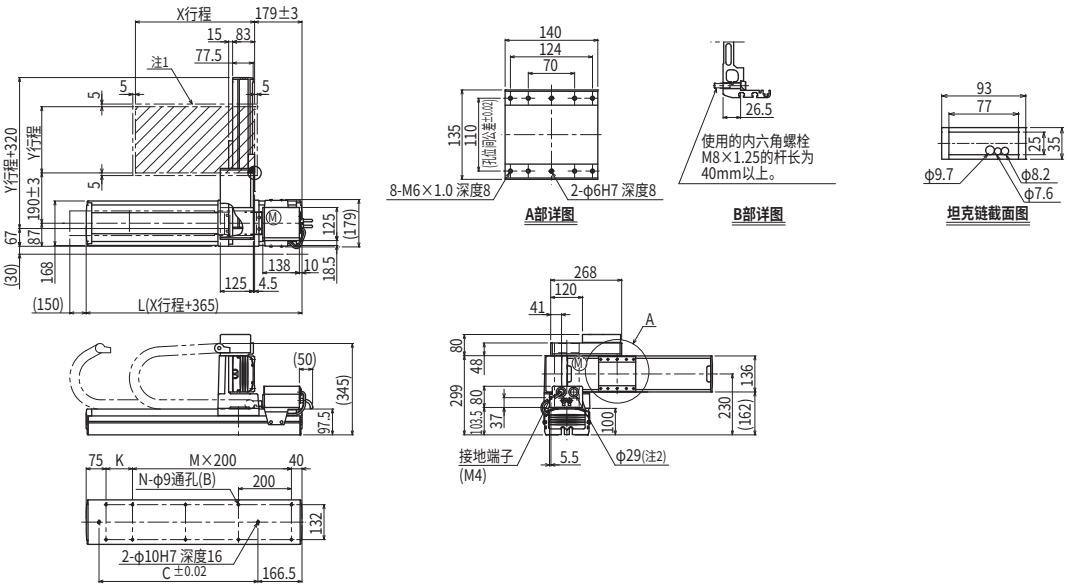
注3. X轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。
此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

适用控制器 RCX320 ▶ 628

MXYx 2轴 A2



MXYx 2轴 A3



MXYx 2轴 A4