

PXYx

2轴

●臂式 ●坦克链



订购型号

PXYx - C						RCX320-2					
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	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		15~65cm	5~30cm	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}	—	T4H
马达输出 AC	60 W	30 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.02 mm	±0.02 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ12	滚珠丝杆φ8
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	12 mm	12 mm
最高速度 ^{※4}	720 mm/sec	720 mm/sec
动作范围	150~650 mm	50~300 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650mm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

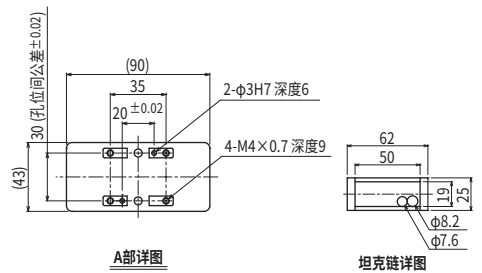
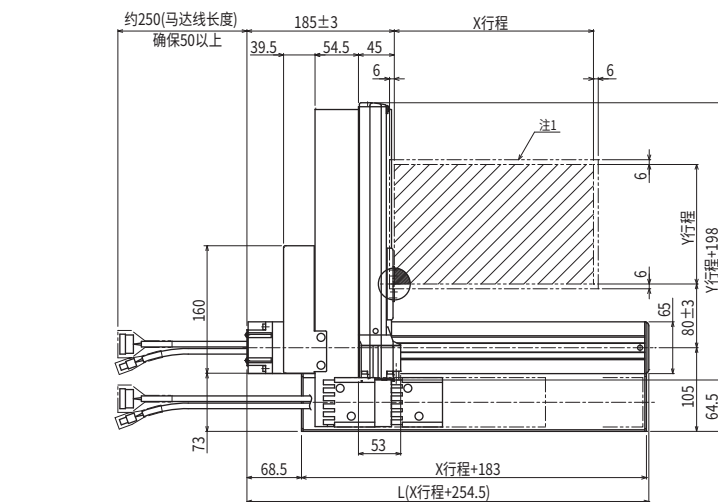
(kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

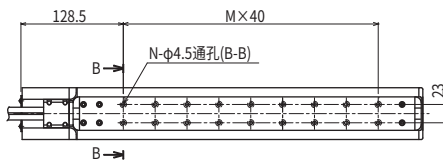
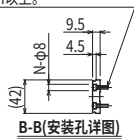
适用控制器

控制器	运行方法
RCX320	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

PXYx 2轴 A1



使用的内六角螺栓
M4×0.7的杆长为
15mm以上。



X行程	150	250	350	450	550	650
L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5	904.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38
Y行程	50	100	150	200	250	300
各行程最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X轴		720		600	
速度设定			—		83%	

※1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

※2. X轴行程超过650mm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。

