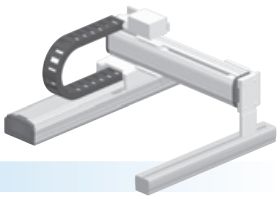
HXYx 2轴

●支撑龙门式 ●坦克链



订购型号

HXYx	-	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
				G1 G2 G3 G4		25～125cm		25～105cm		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	F20	F17
马达输出 AC	600 W	400 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φ20
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	250～1050 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、Y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。

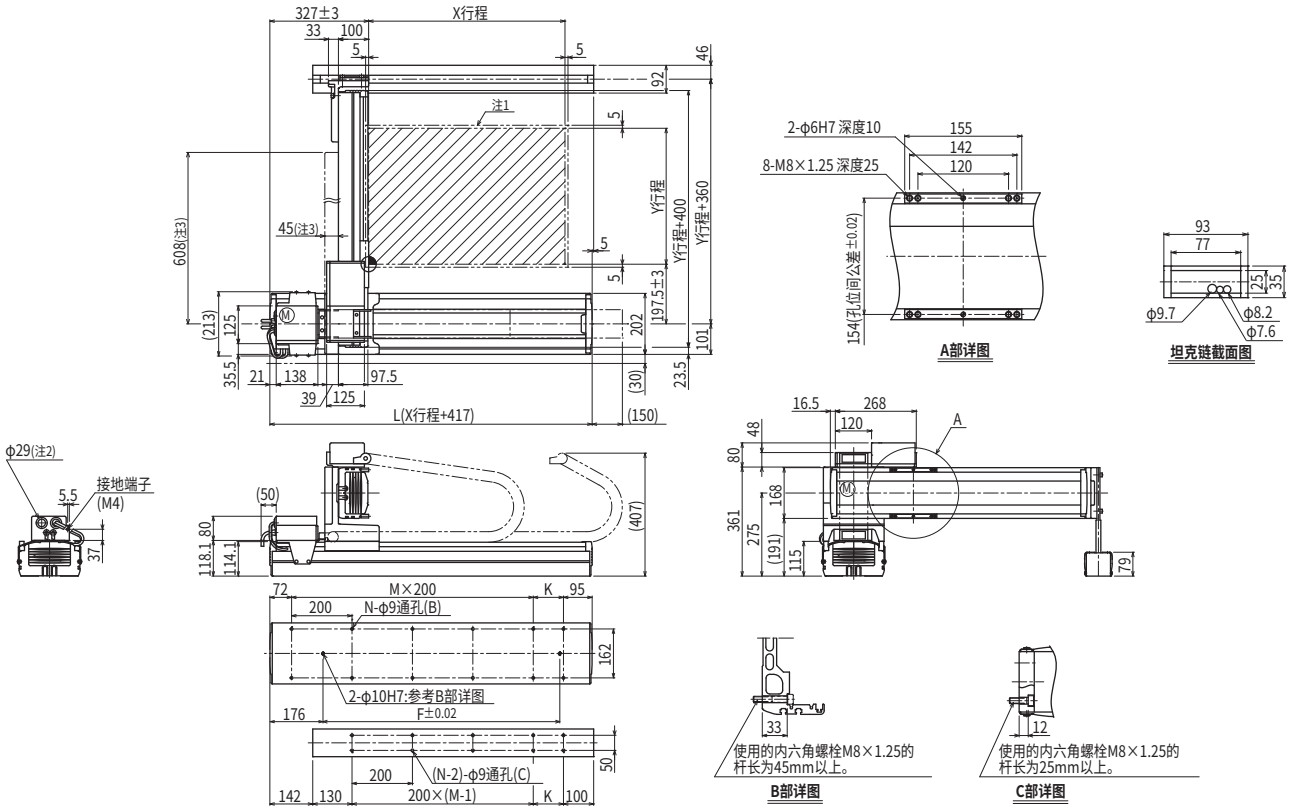
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
250～1050	50

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

HXYx 2轴 G1



X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	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

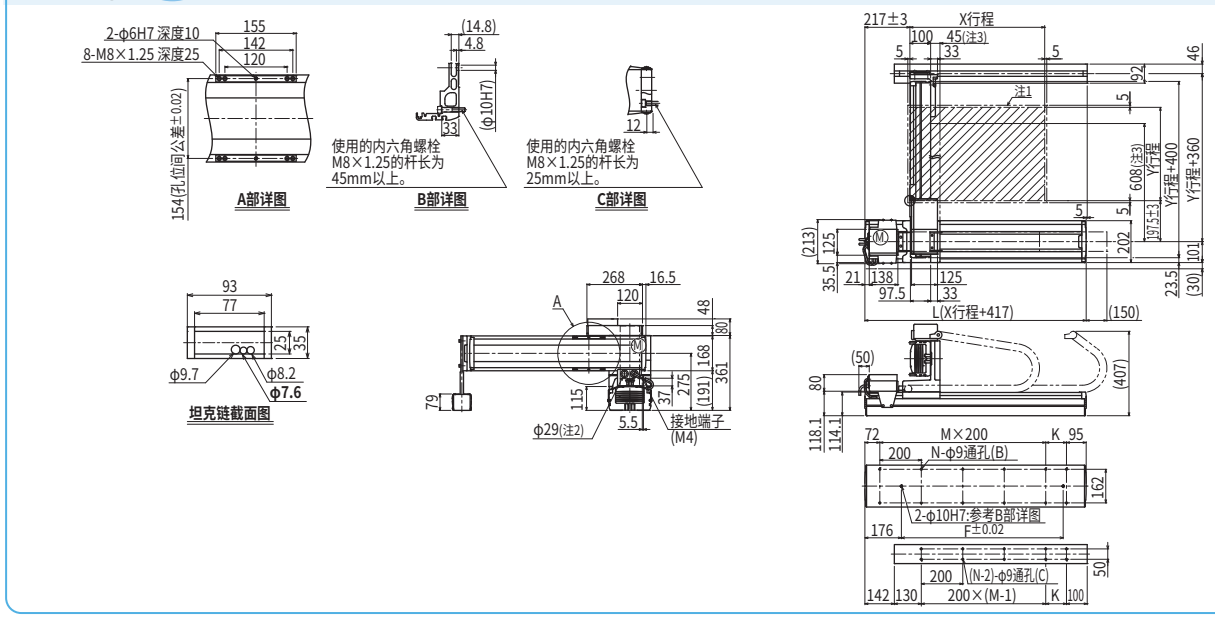
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。
注3. 加强支架的尺寸。(Y行程为750以上时安装。)

Y行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
各行程最高速度注4 (mm/sec) X轴	1200						960	840	720	600	480
各行程最高速度注4 (mm/sec) Y轴	1200						960	840	720		
各行程最高速度注4 (mm/sec) 速度设定	—						80%	70%	60%	50%	40%

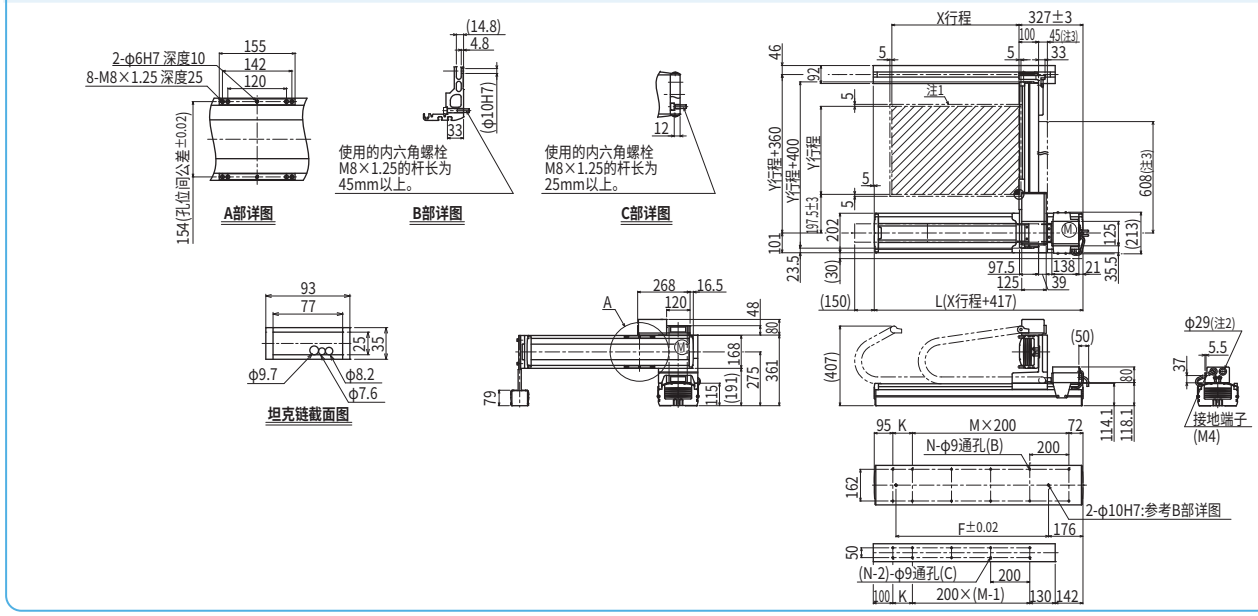
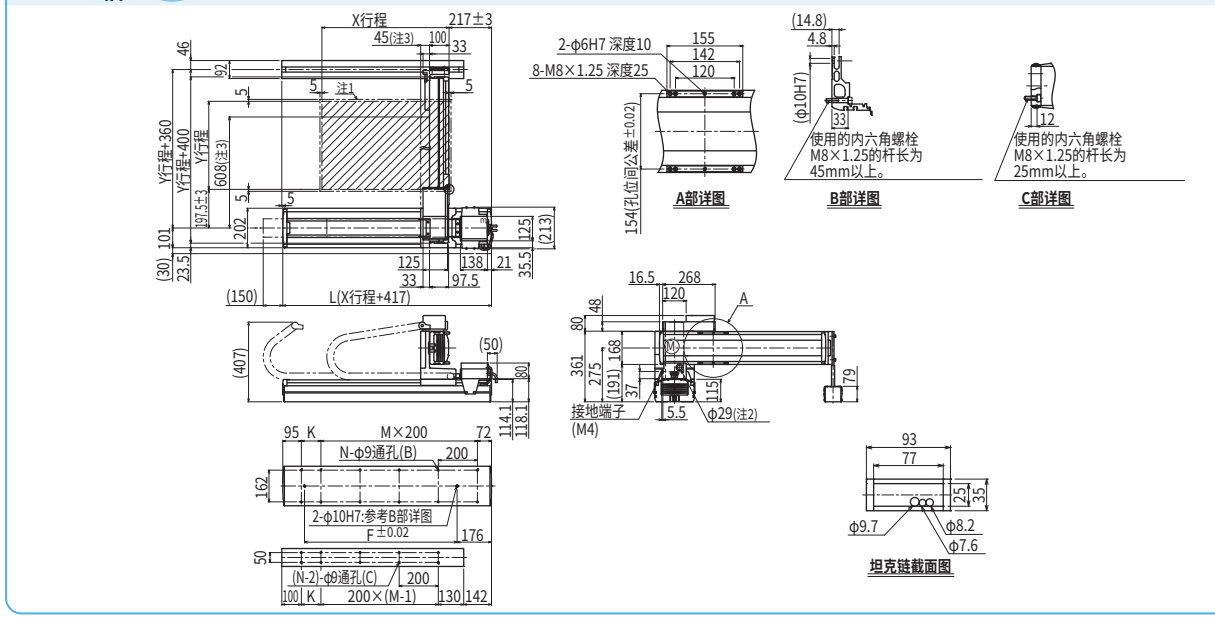
注4. X轴、Y轴行程超过850mm时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。
此时，应参考左表中所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

适用控制器 RCX320 ▶ 628

HXYx 2轴 G2



HXYx 2轴 G3



HXYx 2轴 G4