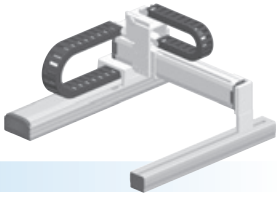
MXYx 2轴/IO

●支撑龙门式 ●坦克链 ●Y轴I/O用坦克链追加型



订购型号

MXYx - C - □ - □ - □ - IO - □ - RCX320-2 - □ - R - □ - □ - □ - □

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	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
MXYx	C	G1 G2 G3 G4	25～125cm	15～85cm	IO	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX320-2		R				

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	150～850 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（Y轴为超过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。

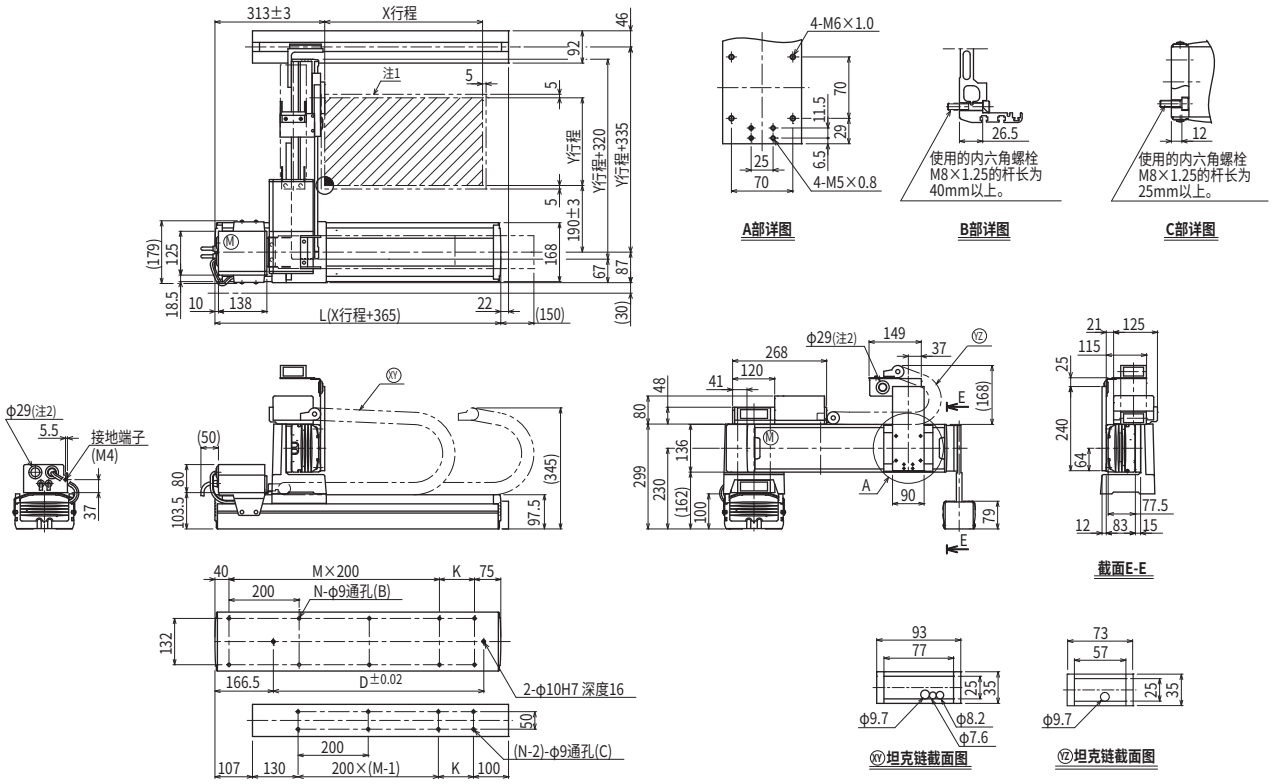
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	29
250	29
350	29
450	29
550	29
650	29
750	24
850	19

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/IO G1



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
D	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	750	850
各行程最高速度注3 (mm/sec) X轴	1200						960	840	720	600	480
速度设定	—						80%	70%	60%	50%	40%
Y轴	1200						960	780			
速度设定	—						80%	65%			

注3. X轴行程超过850mm（Y轴为超过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。