

MXYx

2轴

●移动臂式 ●坦克链

订购型号

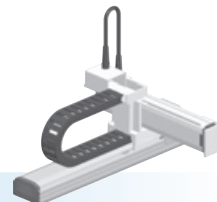
MXYx - C

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度
M1	M3		25~125cm	15~55cm	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	150~550 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。

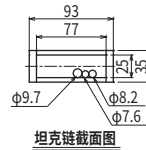
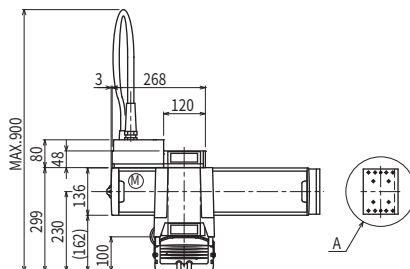
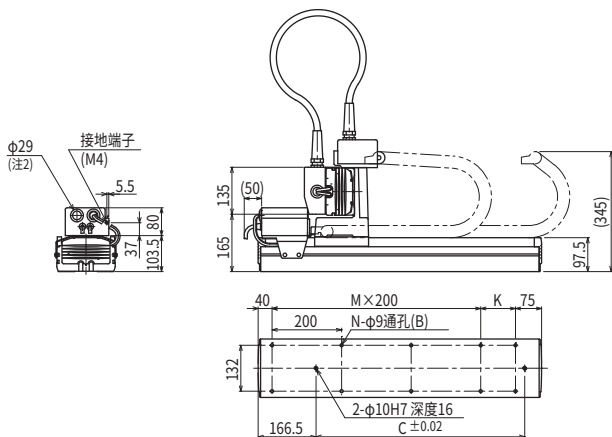
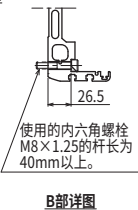
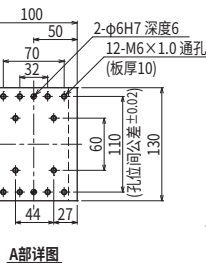
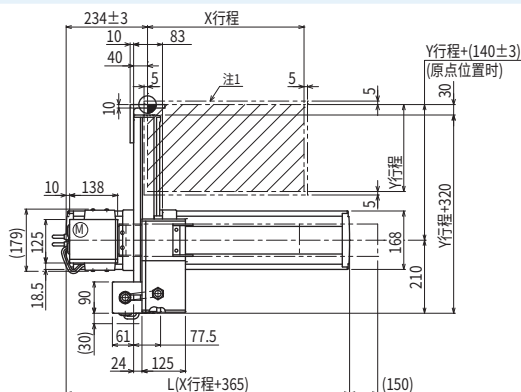
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150~550	20

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 M1



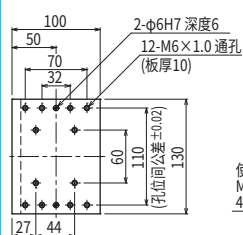
X行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Y行程	150	250	350	450	550						
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴	1200				960	840	720	600	480	
速度设定		—				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

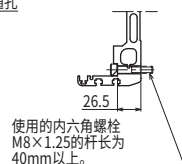
注2. 用户用的电缆取出口。

注3. 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。

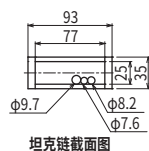
MXy 2轴 M3



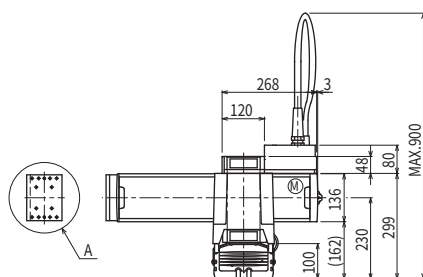
A部详图



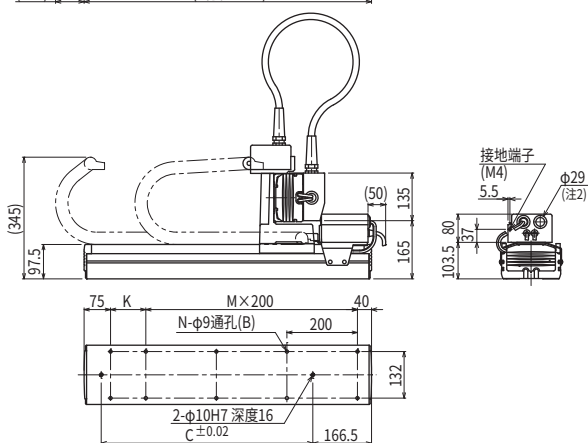
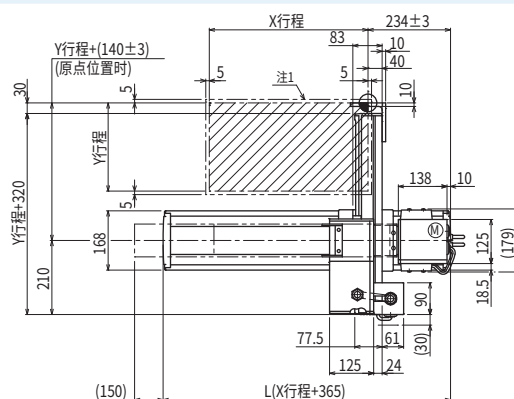
B部详图



坦克链截面图



A



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
Y行程	150	250	350	450	550						
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%

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. 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。