

●抬举式 ●坦克链

订购型号

MXYx - C - P2

机器人主机	电缆	组合	X轴行程 25~125cm	Y轴行程 15~65cm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OPA)	选配件B (OPB)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
-------	----	----	------------------	-----------------	--	-----------------	------	------	------------	------------	------	---------------

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

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-BK
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	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 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。

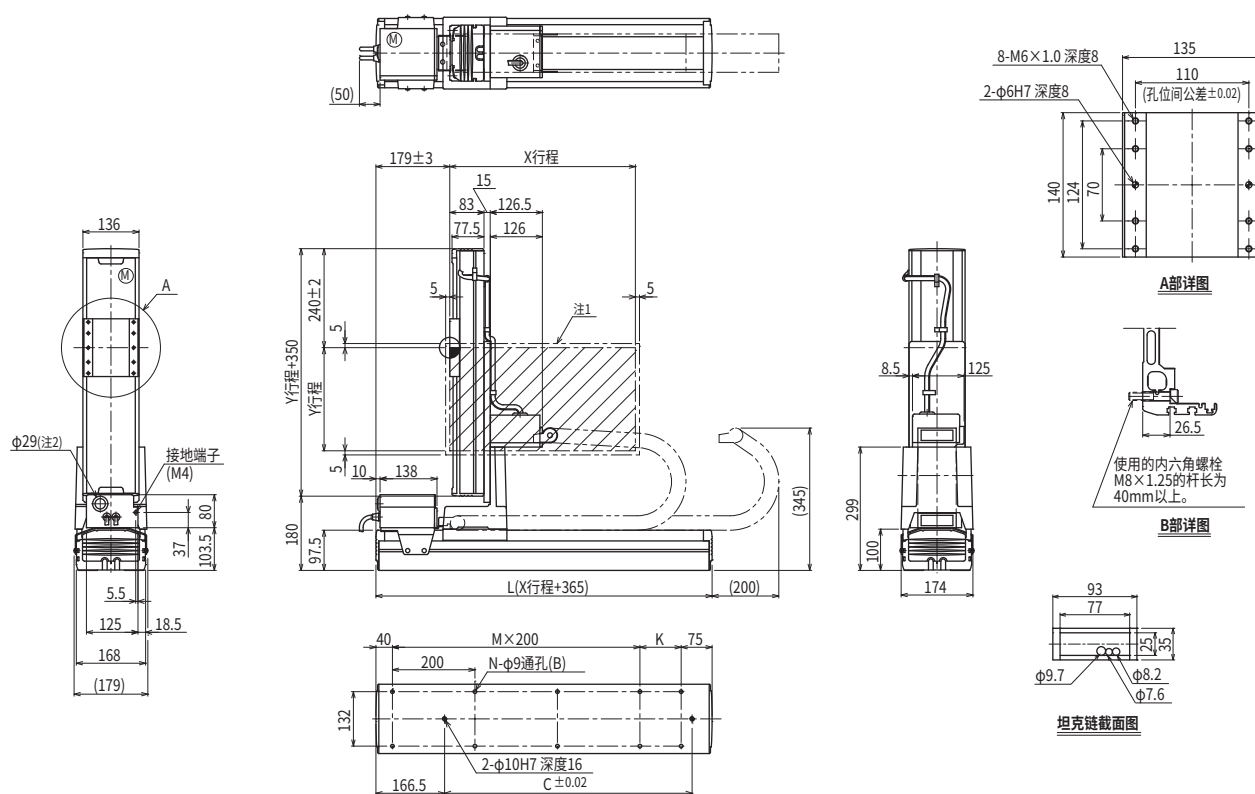
■ 最大可搬运重量

Y行程(mm)	XY2轴
150~650	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 P2



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
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
	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。

适用控制器

RCX320 ► 628

线性传送模块
CMR200

线性传送模块
LCM100

YK-X

单轴机器人
obonity

线性单轴机器人
PHASER

单轴机器人
FLIP-X

小型单轴机器人
TRANSERV

直交机器人
XY-X

拾放型机器人
YP-X

洁净型机器人
CLEAN

控制器
CONTROL

各种信息
INFORMAT

臂式

支撑龙门

移动臂

拾肆式

XZ 式