

MXYx

2轴

●拾举式 ●自立电缆



订购型号

MXYx - S - P1

机器人主机	电缆	组合	X轴行程 ¹	Y轴行程 ¹	电缆长度
			25~95cm	15~65cm	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

※1. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

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	250~950 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

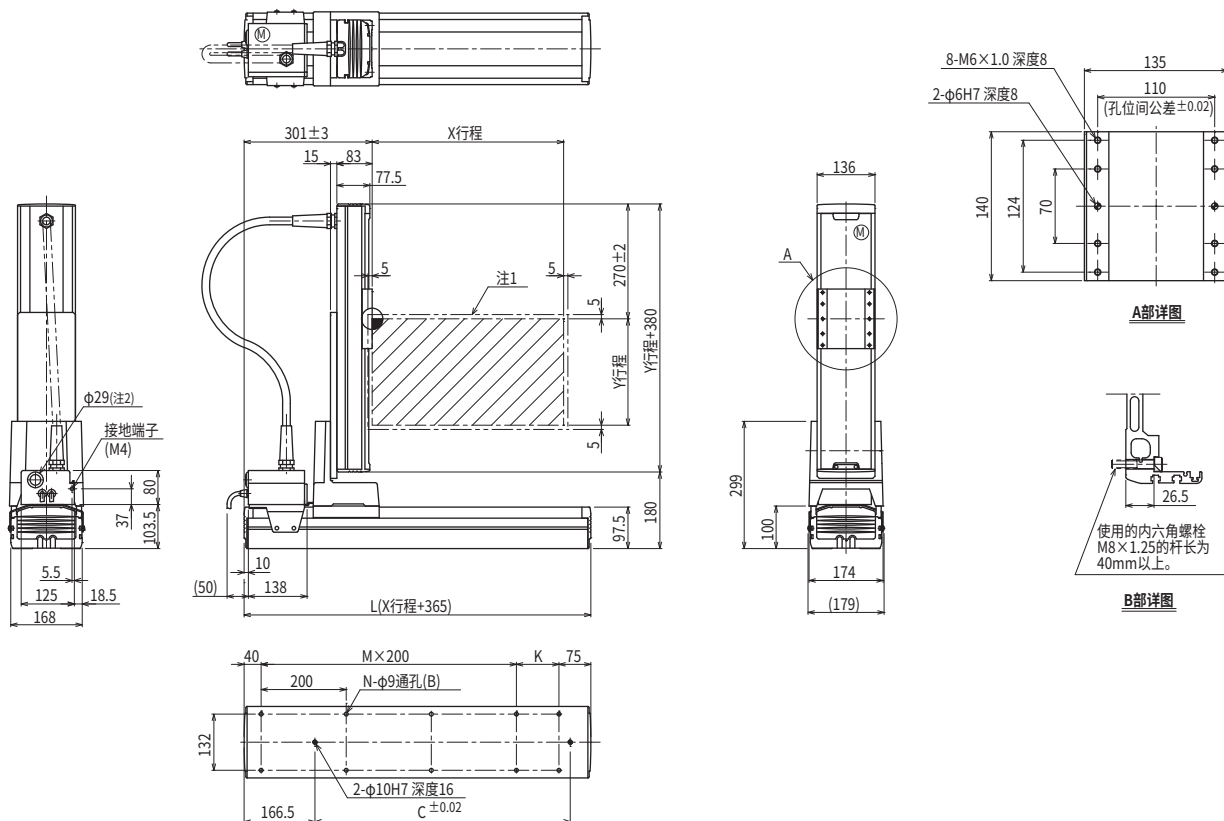
(kg)

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 P1



X行程 ^{※3}	250	350	450	550	650	750	850	950
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315
K	100	200	100	200	100	200	100	200
C	240	420	600	600	780	780	960	960
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14
Y行程 ^{※3}	150	250	350	450	550	650		
各行程最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X轴		1200		960		840	
	速度设定		—		80%		70%	

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行程和Y行程合计不应超过1100mm。

注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, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。