MXYx 2 轴/IO

● 支撑龙门式 ● 导线槽

订购型号

MXYx - C - □ - □ - □ - IO - □ - RCX222 - □ - 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	支持 CE 标准	再生装置	输入输出选择 1	输入输出选择 2
		G1 G2 G3 G4	25～125cm	15～85cm		3L：3.5m (标准) 5L：5m 10L：10m	RCX222	未填写：标准 E：CE 规格	R：RG2(RCX222) R：RGU-2(DRCX)	N：NPN※1 P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet PB：Profibus EN：Ethernet※1 YC：YC-Link※2	未填写:无 N1：OP.DIO24/16 (NPN)※1 P1：OP.DIO24/17 (PNP) EN：Ethernet※1※3

※1. CE 规格时，不能选择 NPN 和 Ethernet。
※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。
※3. 输入输出选择 1 的情况下，只有选择 CC 或 DN 或 PB 时，输入输出选择 2 可选择 EN。

基本规格

	X 轴	Y 轴
轴组成※1	F17	F14H
马达输出 AC (W)	400	200
反复定位精度※2 (mm)	±0.01	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200
动作范围 (mm)	250～1250	150～850
机器人电缆长度 (m)	标准：3.5　选配：5，10	

※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. 单方向的反复定位精度。
※3. X 轴行程超过 850mm (Y 轴超过 750mm) 时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。
此时，应参考图纸下侧表格所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

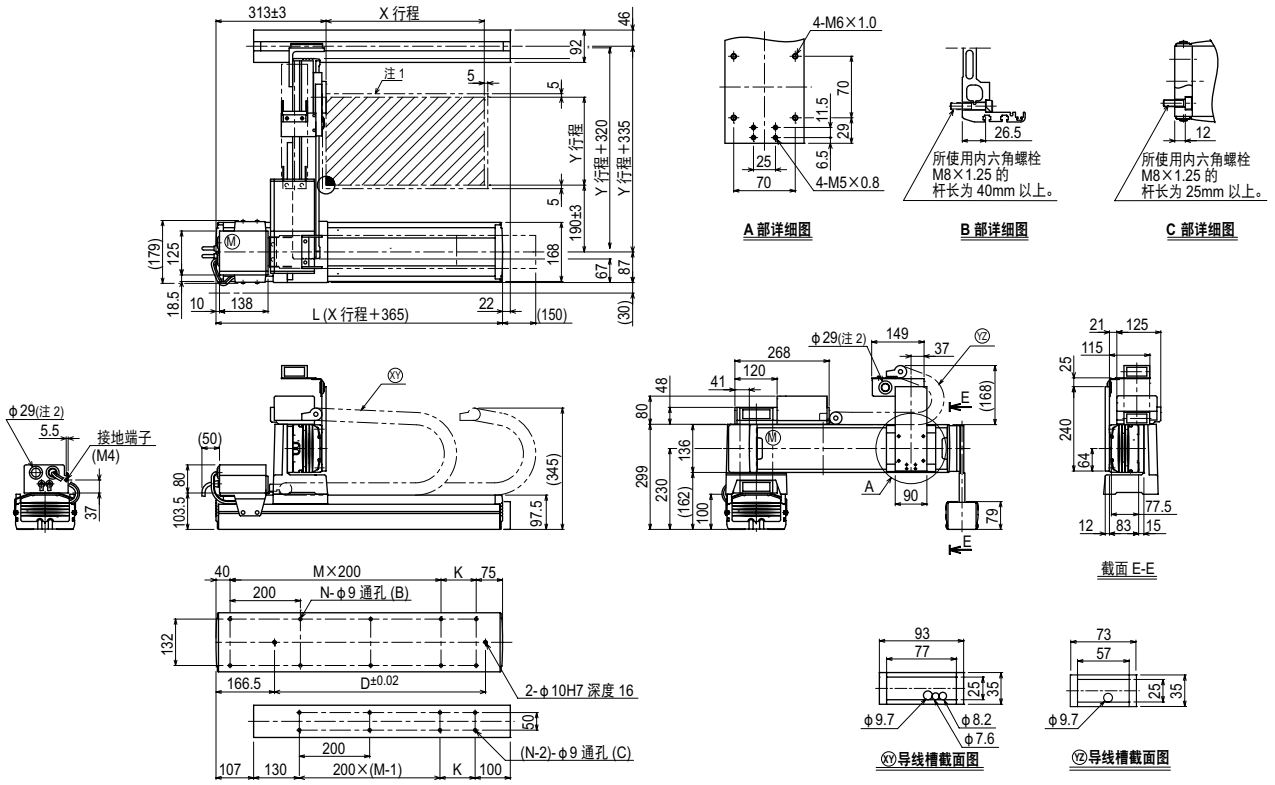
最大搬运重量 (kg)

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
RCX222-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

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

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1. 原点复位时的移动范围以及被限位器停止的位置。
注2. 用户用的电缆取出口。
注3. X 轴行程超过 850mm (Y 轴超过 750mm) 时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。
此时，应参考左侧表格所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。