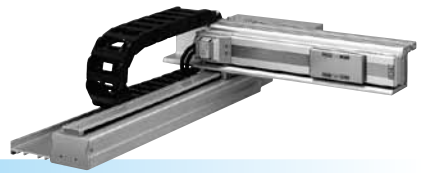


PXYx 2轴

● 手臂式 ● 导线槽



订购型号

PXYx - C [] [] [] [] **RCX222** [] [] []

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度	适用控制器	支持CE标准	输入输出选择 1	输入输出选择 2
A1		A1	15~65cm	5~30cm	3L: 3.5m (标准)	RCX222	未填写:标准 E: CE规格	N: NPN ^{※1} P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet ^{※1} YC: YC-Link ^{※2}	未填写:无 N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet ^{※1※3}
A2		A2			5L: 5m				
A3		A3			10L: 10m				
A4		A4							

※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}	-	T4H
马达输出 AC (W)	60	30
反复定位精度 ^{※2} (mm)	±0.02	±0.02
驱动方式	滚珠螺杆 (C10级)	滚珠螺杆 (C10级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	12	12
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	720	720
动作范围 (mm)	150~650	50~300
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650mm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。

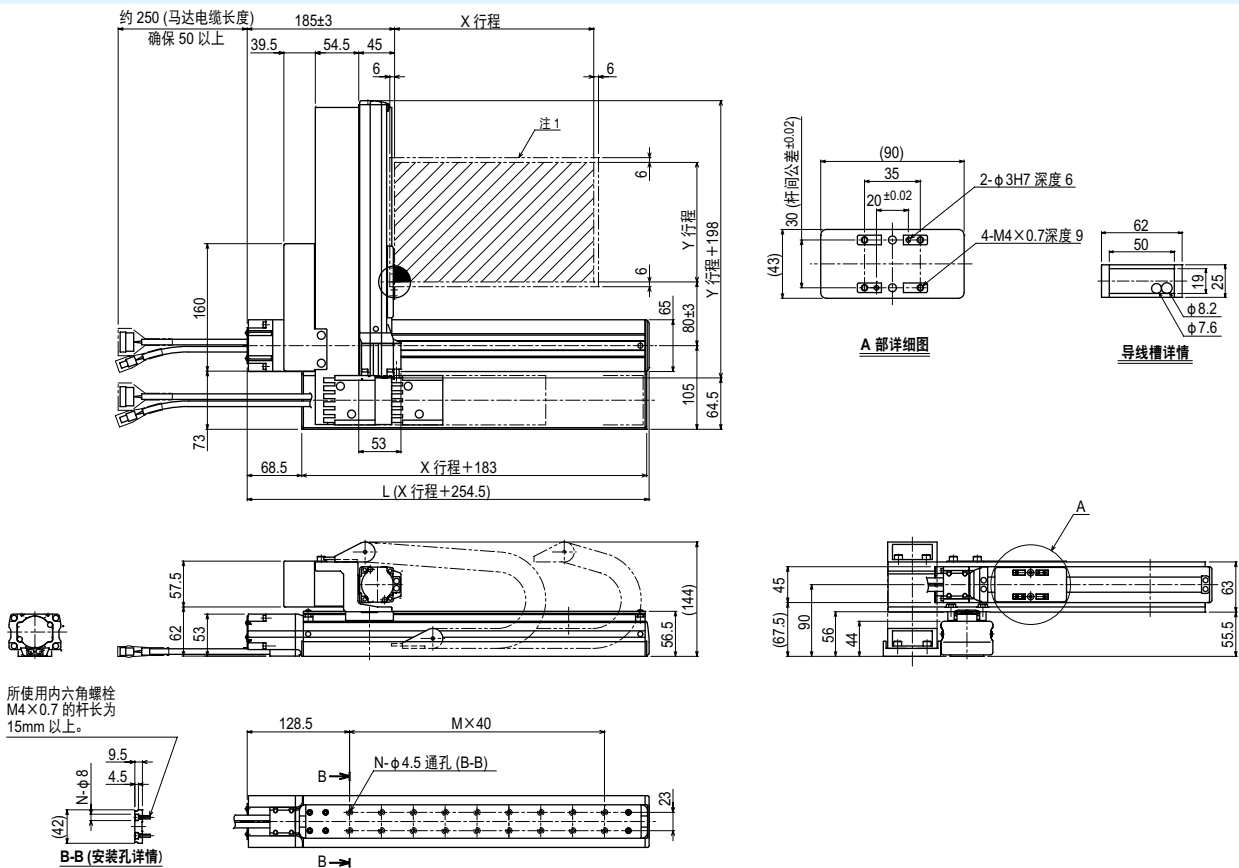
最大搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

适用控制器

控制器	运行方法
RCX222	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

PXYx 2轴 A1

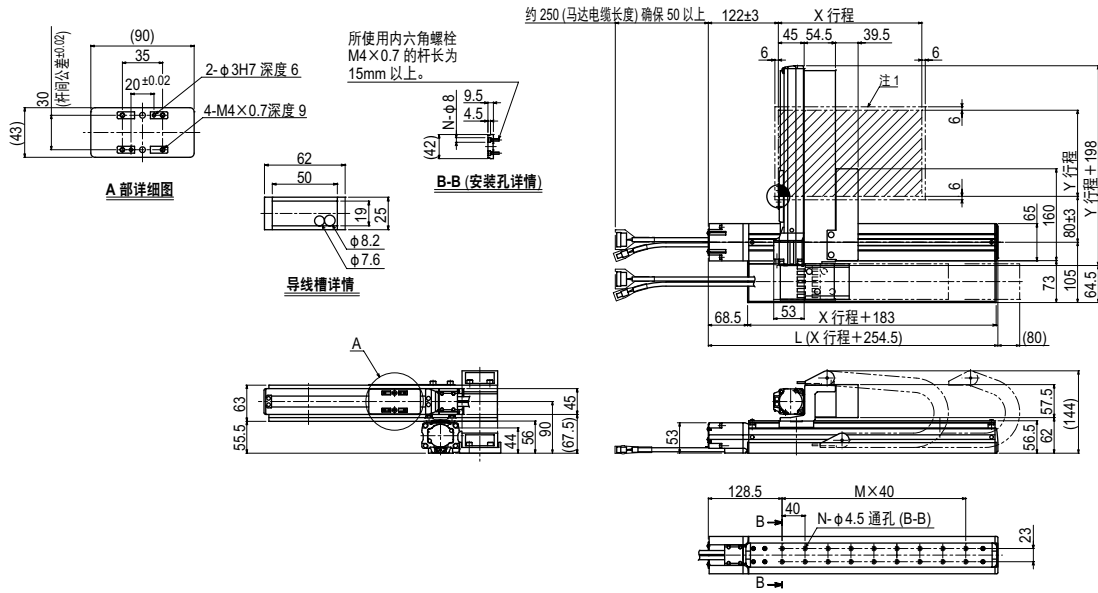


注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器停止的位置。

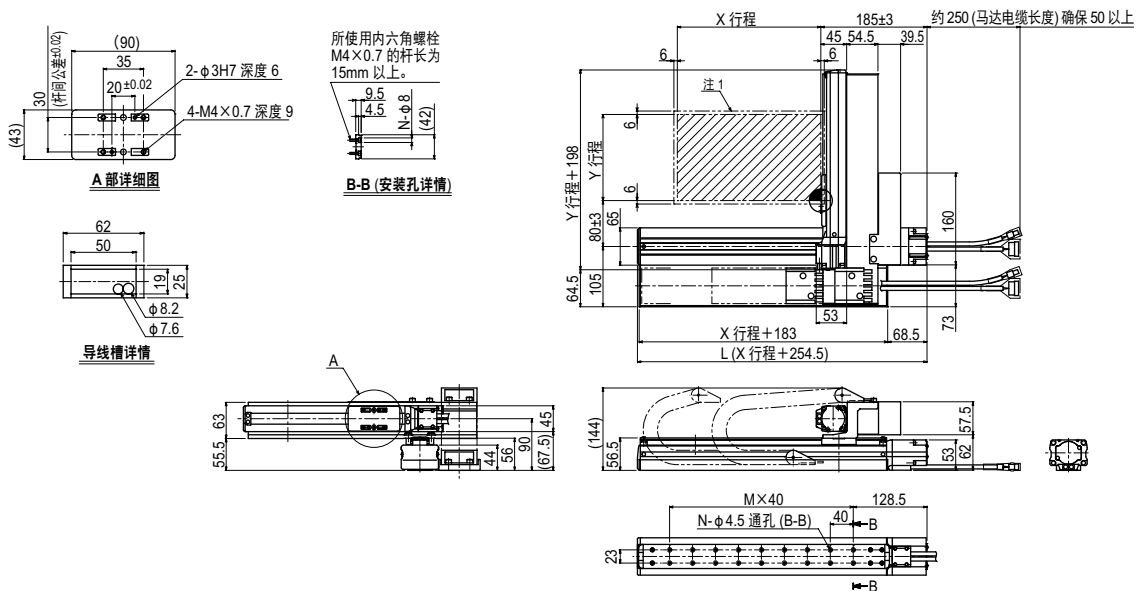
X行程	150	250	350	450	550	650
L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5	904.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38
Y行程	50	100	150	200	250	300
各行程最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X轴		720		600	
速度设定			-		83%	

注2. X轴行程超过650mm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。

PXYx 2轴 A2



PXYx 2轴 A3



PXYx 2轴 A4

