FXYx 2轴

手臂式 导线槽

订购型号

FXYx - 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 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm	3L：3.5m(标准) 5L：5m 10L：10m	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

※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	–	–
马达输出 AC (W)	100	60
反复定位精度※1 (mm)	±0.01	±0.02
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C10 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	12
最高速度※2 (mm/sec)	1200	800
动作范围 (mm)	150～1050	150～550
机器人电缆长度 (m)	标准：3.5　选配：5, 10	

※1. 单方向的反复定位精度。
※2. X 轴行程超过 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。

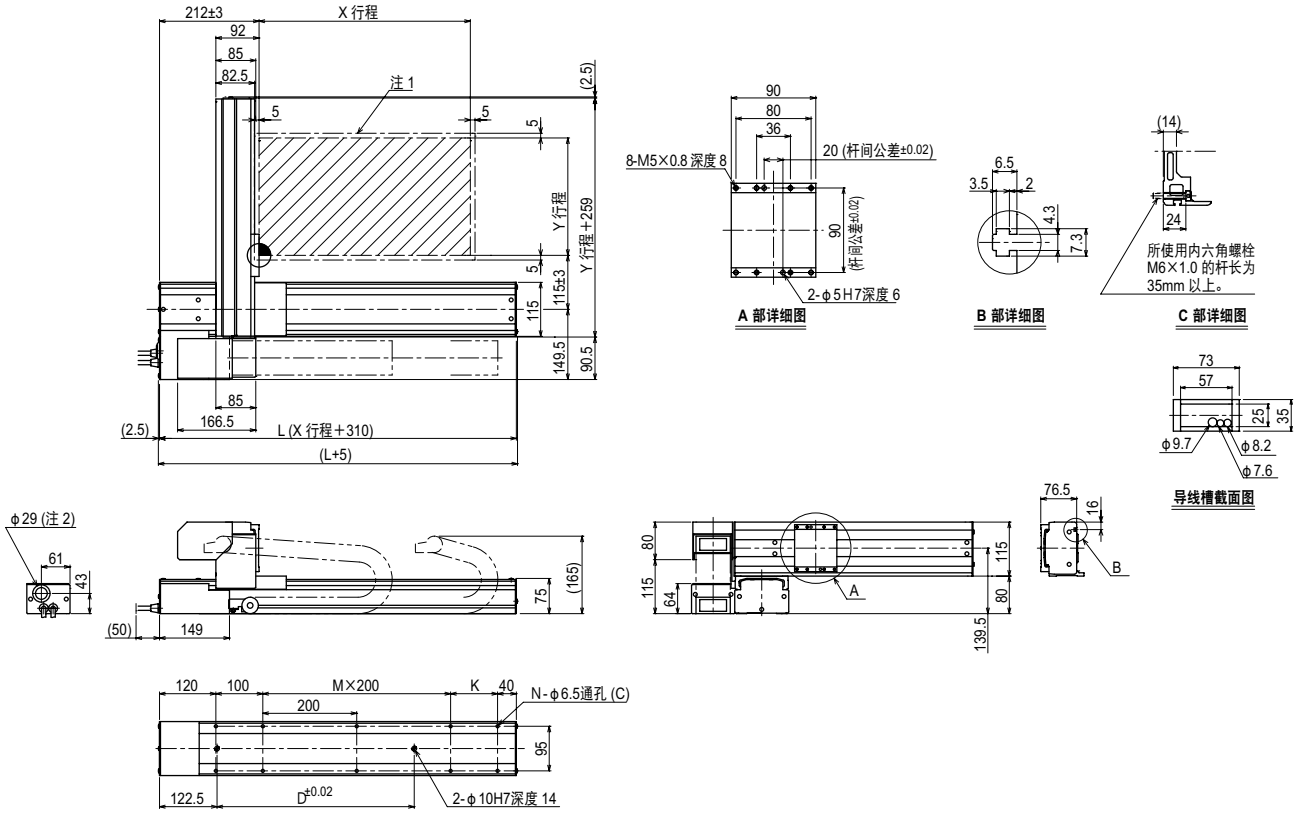
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	XY2 轴
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

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

FXYx 2 轴 A1

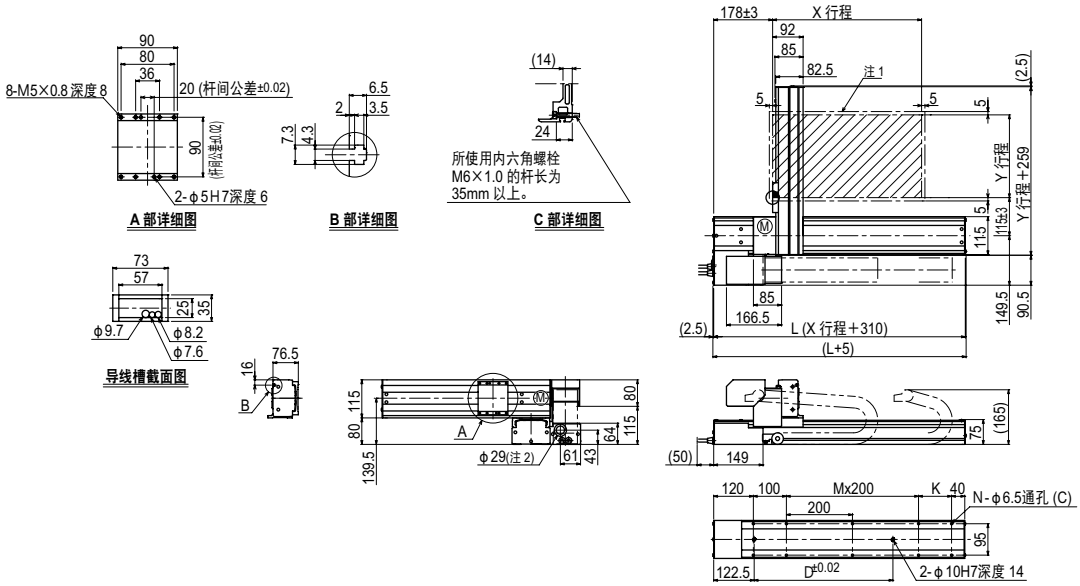


X 行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

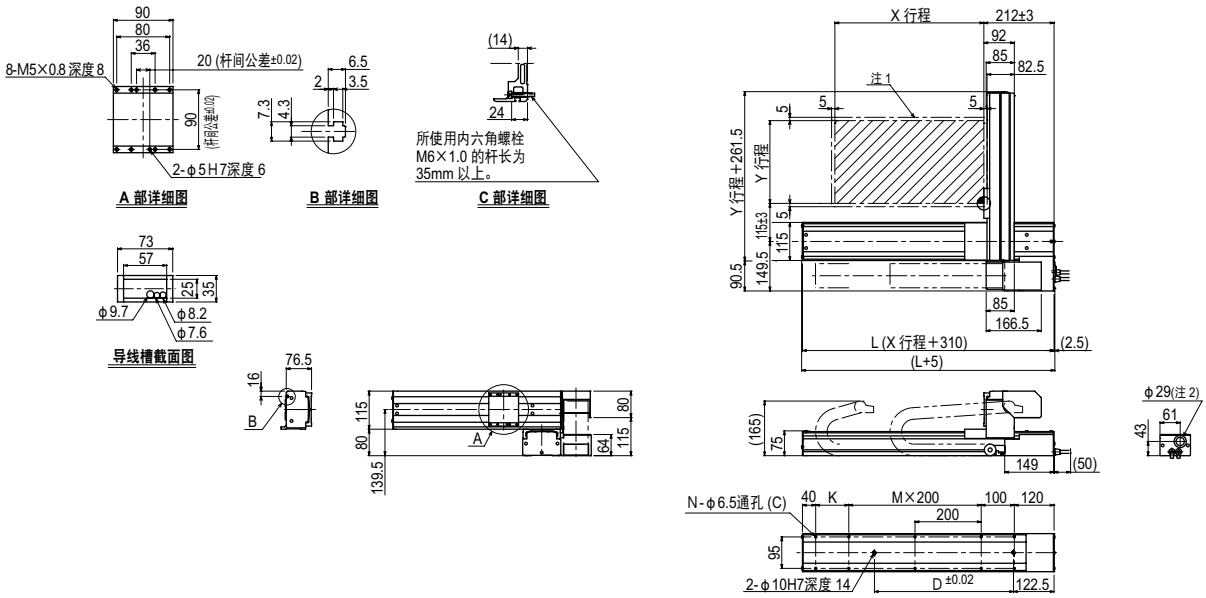
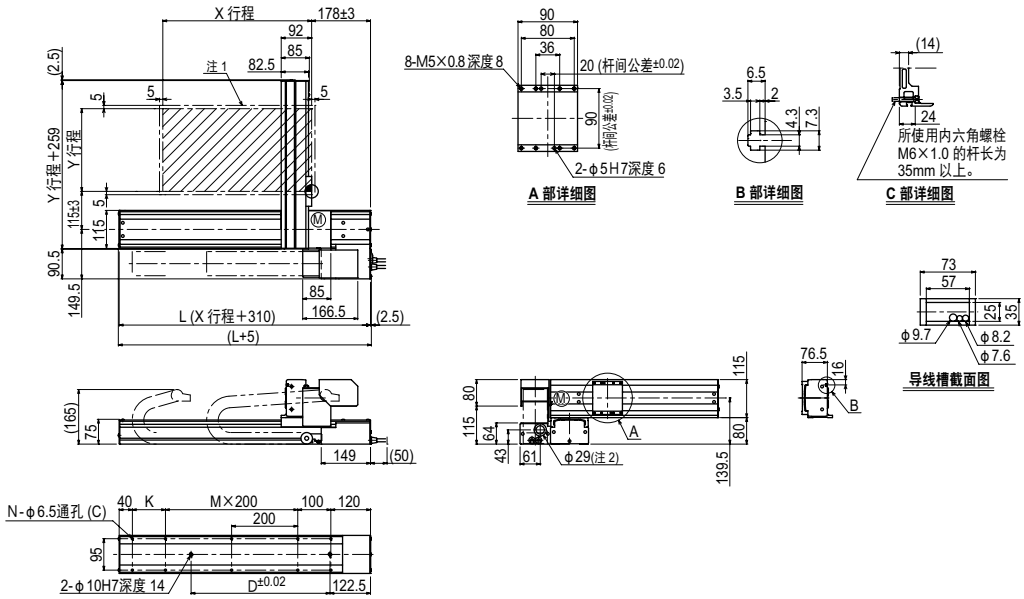
Y 行程	150	250	350	450	550					
各行程最高速度注3 (mm/sec) X 轴	1200					960	780	600	540	
各行程最高速度注3 (mm/sec) 速度设定	—					80%	65%	50%	45%	

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 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。

FXYx 2 轴 A2



FXYx 2 轴 A3



FXYx 2 轴 A4