FXYBx 2 轴/IO

●手臂式 ●导线槽

订购型号

FXYBx	C				IO		RCX222			
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**	**输入输出选择 1**	**输入输出选择 2**
		A1	15∽245cm	15∽55cm		3L：3.5m（标准）	RCX222	未填写：标准	N：NPN※1	未填写:无
		A2				5L：5m		E：CE 规格	P：PNP	N1：OPDIO24/16（NPN）※1
		A3				10L：10m			CC：CC-Link	P1：OPDIO24/17（PNP）
		A4							DN：DeviceNet	EN：Ethernet※1※3
									PB：Profibus	
									EN：Ethernet※1	
									YC：YC-Link※2	

※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	B10	–
马达输出 AC（W）	100	100
反复定位精度※2**（mm）**	±0.04	±0.04
驱动方式	同步带	同步带
滚珠丝杆导距（减速比）（mm）	相当于导距 25	相当于导距 25
最高速度（mm/sec）	1875	1875
动作范围（mm）	150∽2450	150∽550
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。

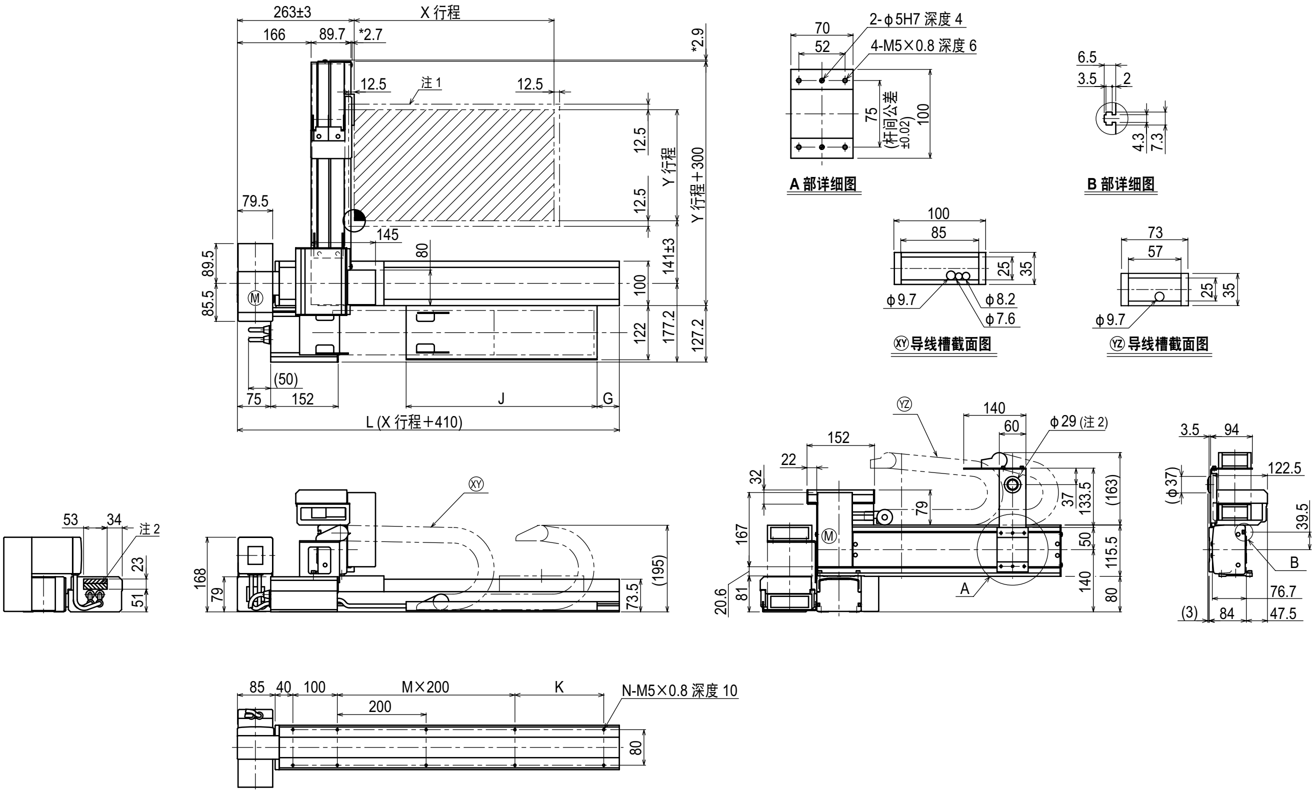
最大搬运重量 （kg）

Y 行程（mm）	XY2 轴
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

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

FXYBx 2 轴/IO A1


263±3
X 行程
166
89.7
*2.7
*2.9
12.5
注 1
12.5
12.5
Y 行程
Y 行程＋300
12.5
79.5
145
80
141±3
89.5
85.5
100
122
177.2
127.2
(50)
75
152
J
G
L（X 行程＋410）
70
52
2-φ5H7 深度 4
4-M5×0.8 深度 6
75（孔间公差 ±0.02）
100
A 部详细图
6.5
3.5
2
4.3
7.3
B 部详细图
100
85
25
35
φ9.7
φ8.2
φ7.6
Ⓧ导线槽截面图
73
57
25
35
φ9.7
Ⓨ导线槽截面图
Ⓨ
140
60
φ29（注 2）
152
22
32
79
37
133.5
(163)
167
50
115.5
140
80
20.6
81
A
3.5
94
122.5
(φ37)
39.5
B
76.7
(3)
84
47.5
53
34
注 2
23
51
Ⓧ
168
79
73.5
(195)
85
40
100
M×200
K
N-M5×0.8 深度 10
200
80

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. 斜线部分为用户用的电缆取出口。 注3. 图中＊的尺寸为螺丝高度。

X 行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430

Y 行程	150	250	350	450	550