

# NXY

2轴

●手臂式 ●导线槽



## 订购型号

<b>NXY</b>	<b>- C</b>				<b>RCX222</b>		<b>R</b>		
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	再生装置	输入输出选择1
A1	A3	A1	50~200cm	15~65cm	3L:3.5m(标准) 5L:5m 10L:10m	RCX222	未填写:标准 E:CE规格	R:RG2	未填写:无 N:NPN <sup>※1</sup> P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet <sup>※1</sup> YC:YC-Link <sup>※2</sup>
		A3							输入输出选择2
									未填写:无 N1:OPDIO24/16 (NPN) <sup>※1</sup> P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet <sup>※1</sup> EN:Ethernet <sup>※1</sup>

※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 <sup>※1</sup>	N15	F14
马达输出 AC (W)	400	100
反复定位精度 <sup>※2</sup> (mm)	±0.01	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆 (C7级) φ15	滚珠螺杆 (C7级) φ15
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20
最高速度 (mm/sec)	1200	1200
动作范围 (mm)	500~2000	150~650
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。

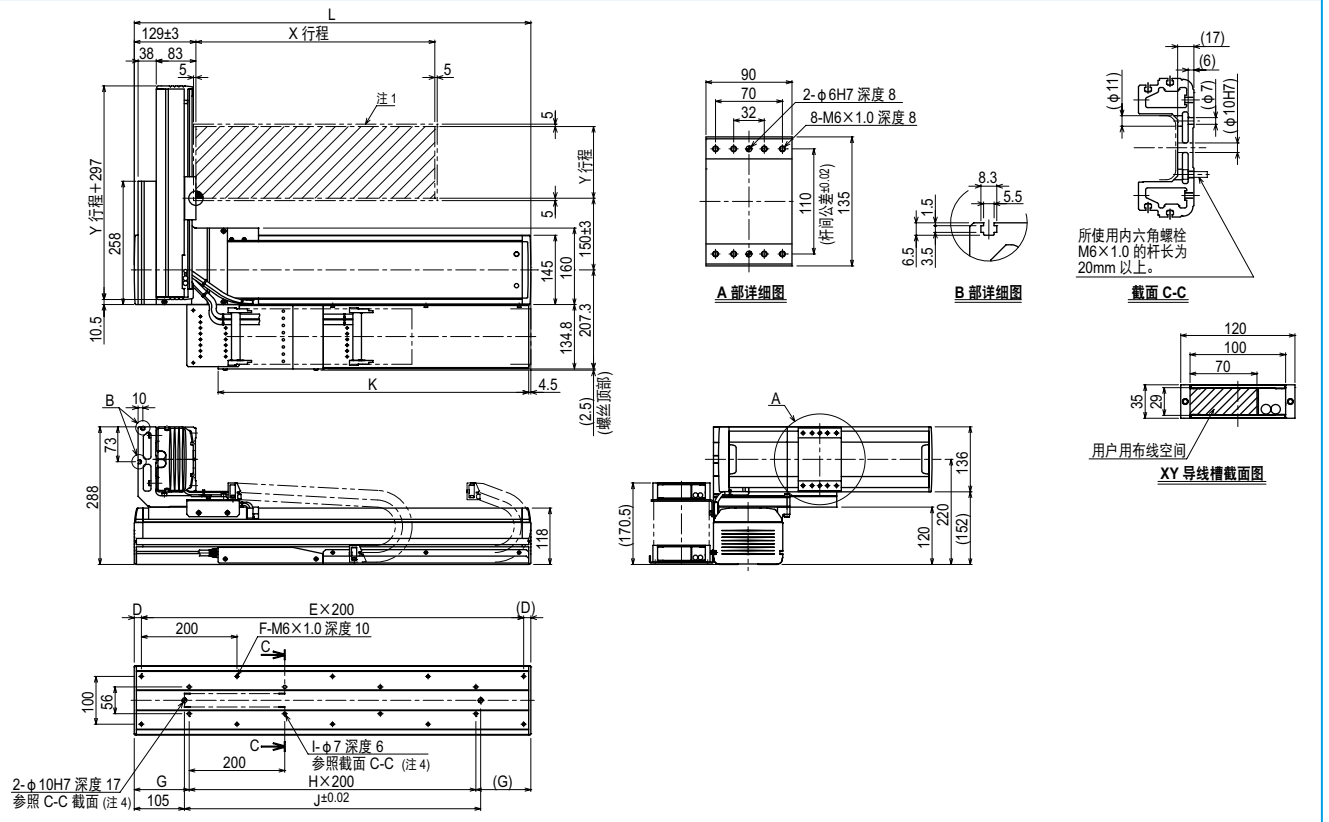
## 最大搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

## 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

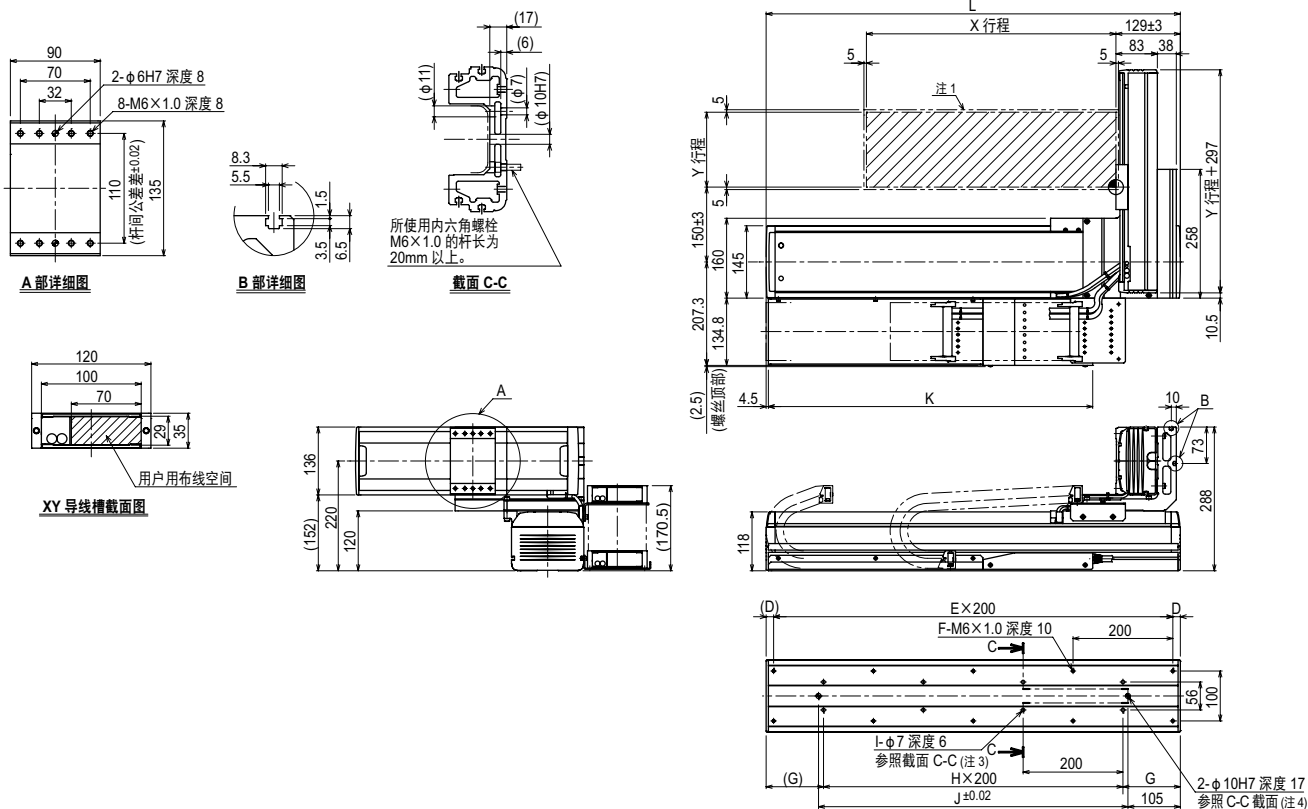
## NXY 2轴 A1



X行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y行程	150	250	350	450	550	650										

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. 出厂时的X轴原点位置如本图所示,可通过变更参数改变为R侧原点。  
 注3. 使用φ7安装时,主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。  
 注4. 使用φ10H7孔时,应避免螺栓进入图示深度以上。  
 注5. 用户接地端子请使用X轴旁BOX的M4攻丝。  
 注6. 导线槽两端的M4攻丝可用于固定配线。

NXY 2轴 A3



X 行程	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Y 行程	150	250	350	450	550	650										

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. 出厂时的 X 轴原点位置如本图所示, 可通过变更参数改变为 R 侧原点。  
 注3. 使用 φ7 安装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。  
 注4. 使用 φ10H7 孔时, 应避免螺栓进入图示深度以上。  
 注5. 用户用接地端子请使用 X 轴旁 BOX 的 M4 攻丝。  
 注6. 导线槽两端的 M4 攻丝可用于固定配线。