

MXYx 2轴/IO

● 手臂式 ● 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
A1		A1	25~125cm	15~65cm		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: 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 ^{※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 (mm/sec)	1200	1200
动作范围 (mm)	250~1250	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。
 ※3. X轴行程超过 850mm 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。

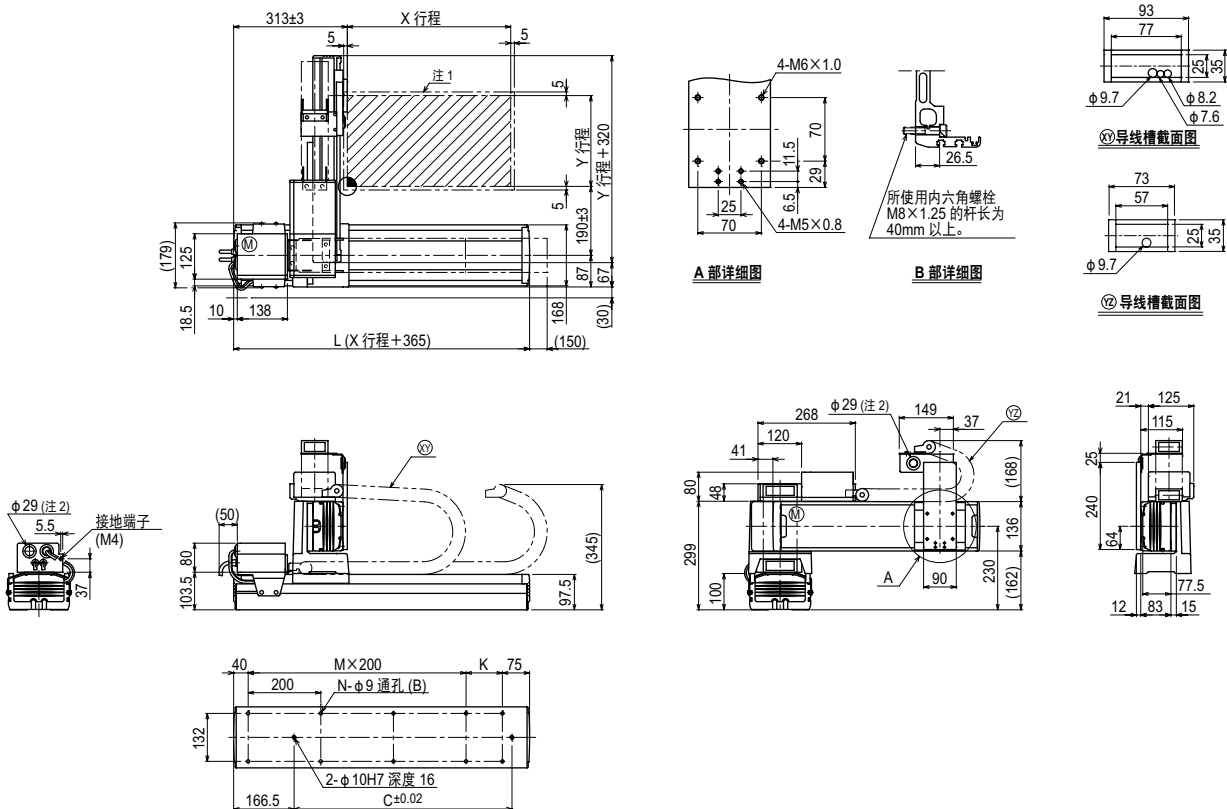
最大搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	XY2轴
150	29
250	29
350	24
450	19
550	19
650	15

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 A1



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	
C	240	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	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						
各行程最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X轴		1200				960		840	720	600	480
	速度设定		—				80%		70%	60%	50%	40%

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 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。