HXYx 2 轴/ZH

XZ 式　导线槽

订购型号

HXYx - C - □ - □ - ZH - □ - □ - RCX222 - □ - R - □ - □

机器人主机	电缆	组合	X 轴行程	ZR 轴	Z 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	输入输出选择 2
		F1 F3	25～125cm		25～55cm	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：OP.DIO24/16（NPN）※1 P1：OP.DIO24/17（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	Z 轴
轴组成※1	F17	F14H-BK
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	5
最高速度※3（mm/sec）	1200	300
动作范围（mm）	250～1250	250～550
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。
※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。

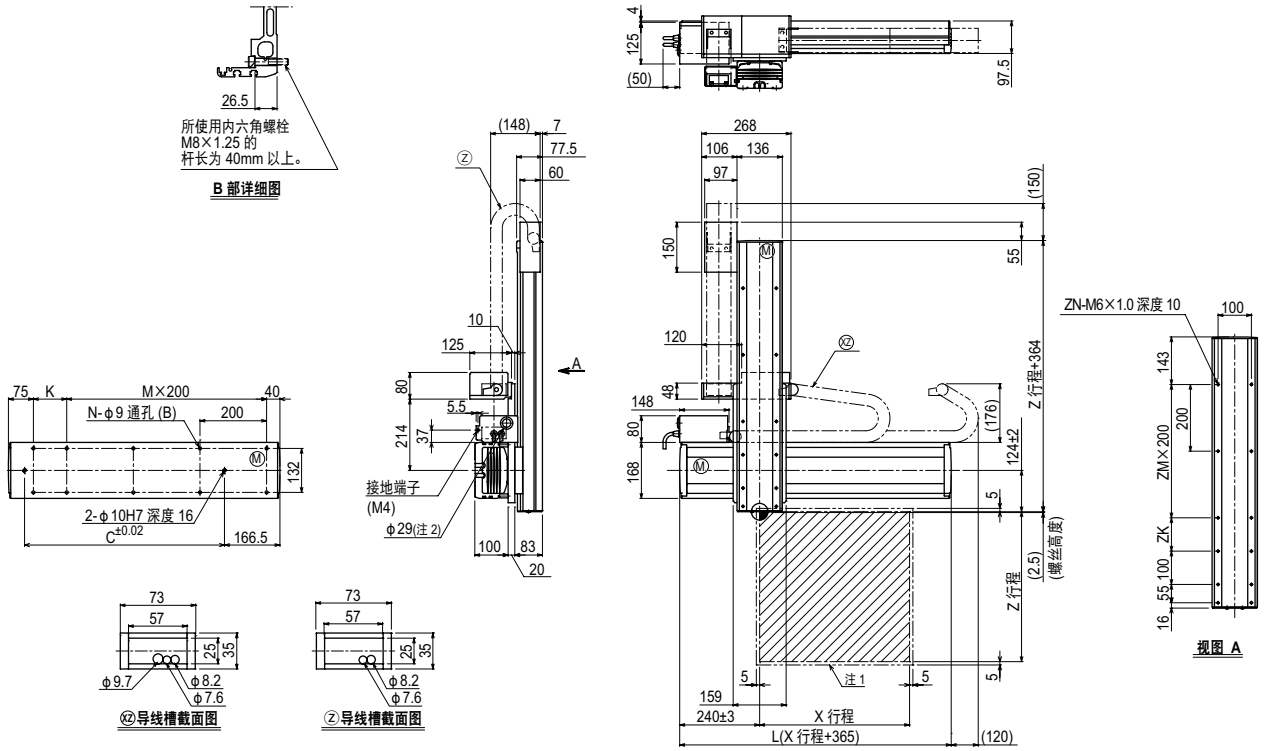
最大搬运重量　（kg）

	Z 行程（mm）
X 行程（mm）	250～550
250～1250	30

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

HXYx 2 轴/ZH　F1



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	600	780	780	960	960	1140	1140	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

Z 行程	250	350	450	550
ZK	100	200	100	200
ZM	1	1	2	2
ZN	10	10	12	12

各行程最高速度注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。