

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)	RCX222	未填写: 标准	R: RG2 (RCX222)	N: NPN ^{※1}	未填写: 无
A2		A2				5L: 5m		E: CE 规格	R: RGU-2 (DRCX)	P: PNP	N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1}
A3		A3				10L: 10m				CC: CC-Link	P1: OPDIO24/17 (PNP) ^{※1}
A4		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}	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。

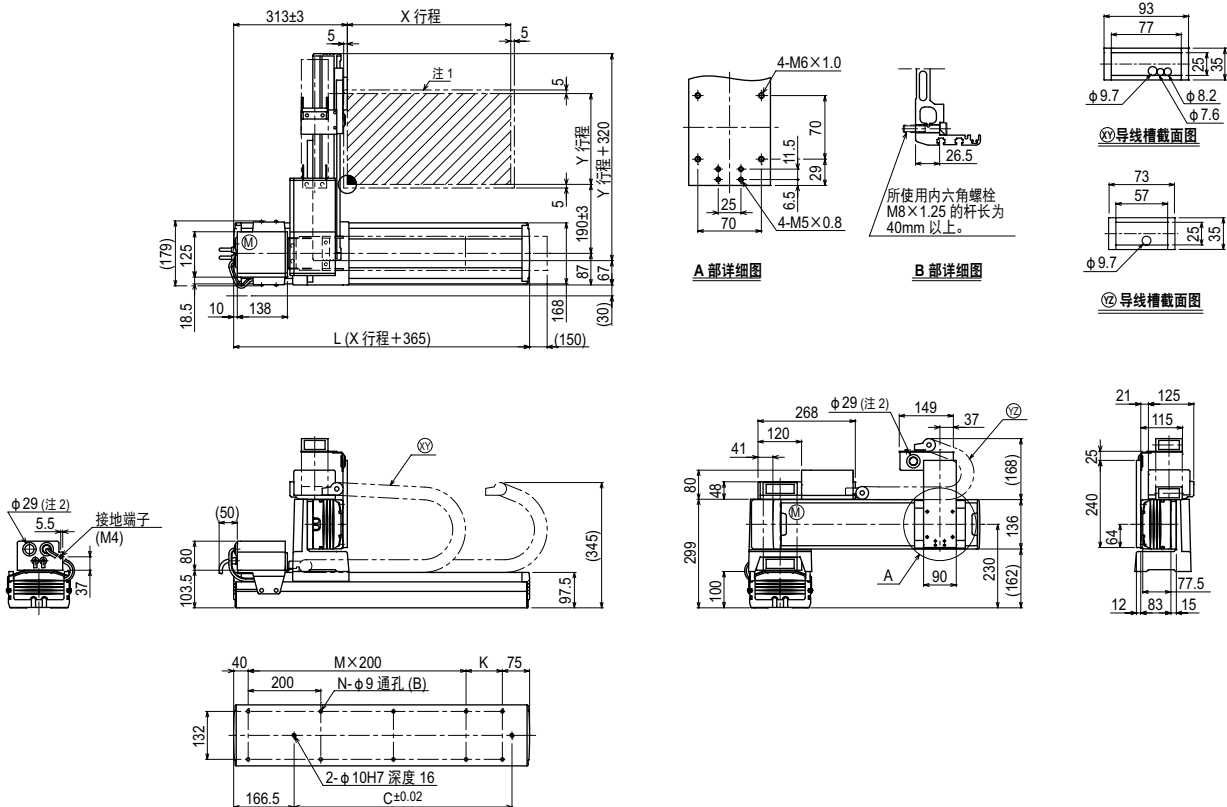
最大搬运重量 (kg)

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。