

PXYx 2轴

● 手臂式 ● 导线槽



订购型号

PXYx - C [] [] [] [] **RCX222** [] [] []

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	输入输出选择 1	输入输出选择 2
A1	A1	A1	15~65cm	5~30cm	3L: 3.5m (标准) 5L: 5m 10L: 10m	RCX222	未填写: 标准 E: CE 规格	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}	-	T4H
马达输出 AC (W)	60	30
反复定位精度 ^{※2} (mm)	±0.02	±0.02
驱动方式	滚珠螺杆 (C10 级)	滚珠螺杆 (C10 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	12	12
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	720	720
动作范围 (mm)	150~650	50~300
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 650mm 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。

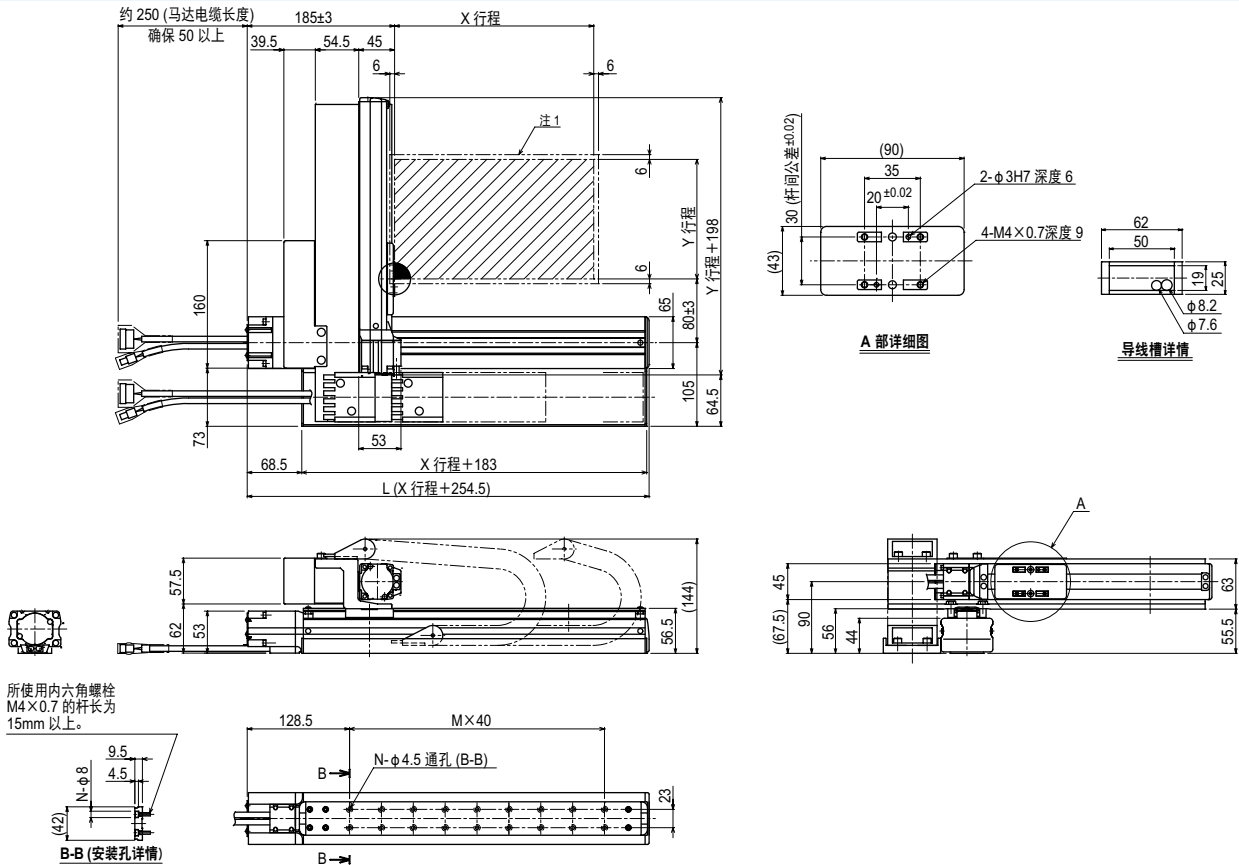
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	XY2 轴
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

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

PXYx 2轴 A1

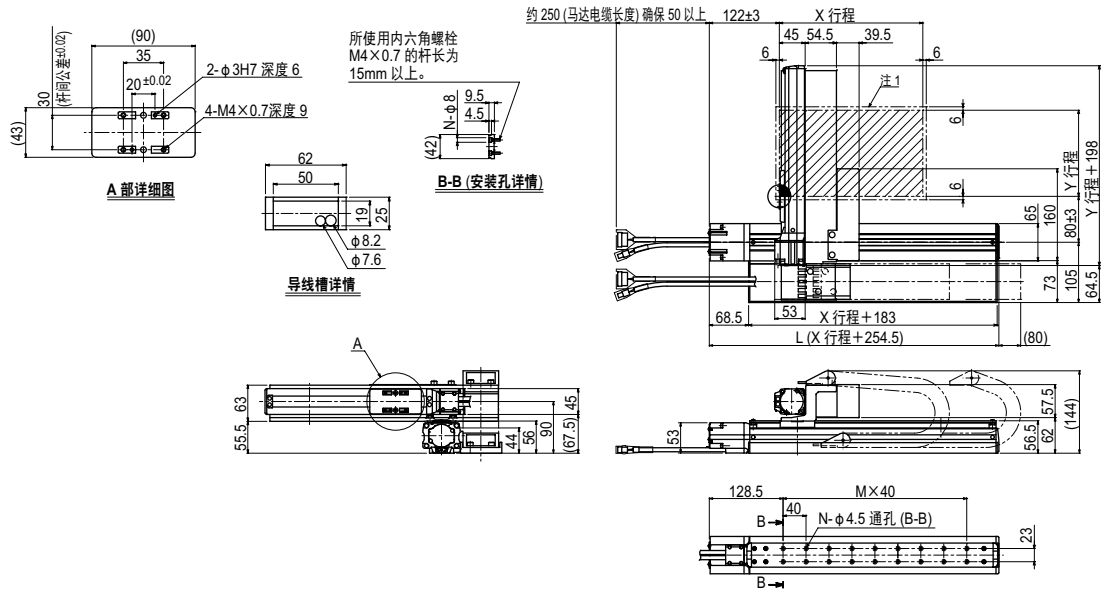


注 1. 原点复位时的移动范围以及被限位器停止的位置。

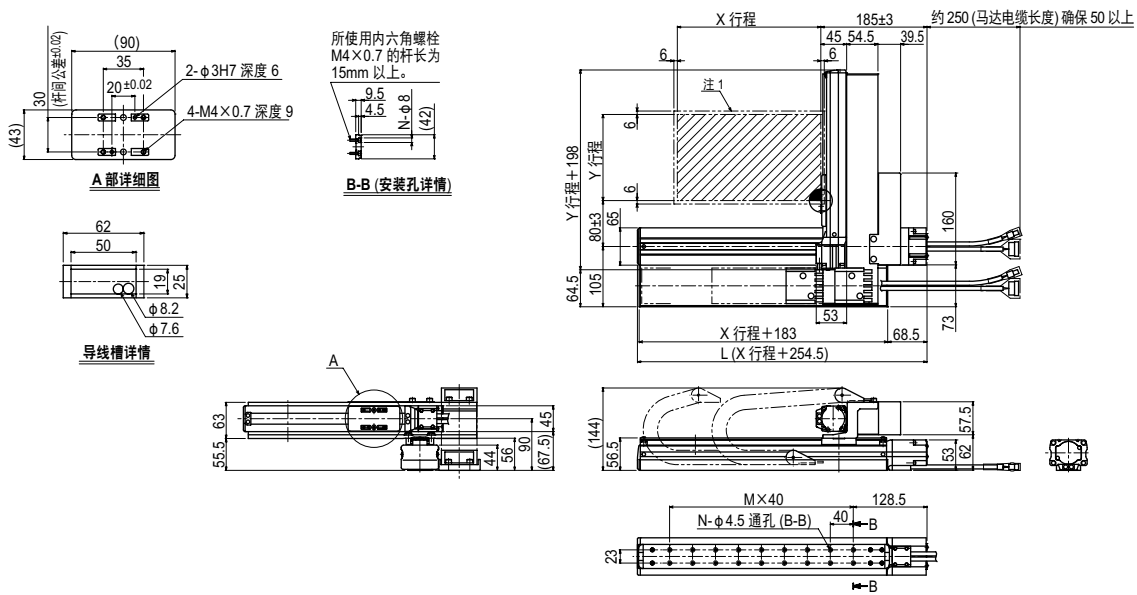
X 行程	150	250	350	450	550	650
	L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38
Y 行程						
	50	100	150	200	250	300
各行程最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X 轴	720				600
	速度设定	-				83%

注 2. X 轴行程超过 650mm 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。

PXYx 2轴 A2



PXYx 2轴 A3



PXYx 2轴 A4

