

HXYLx 2轴

● 手臂式 ● 导线槽



订购型号

HXYLx - C [] [] [] [] **RCX222HP** [] **R** [] []

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	输入输出选择 2
A1		A1	115~205cm	25~65cm	3L: 3.5m (标准)	RCX222HP	未填写: 标准	R: RG2 (RCX222HP)	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)
A4		A4							DN: DeviceNet	EN: Ethernet ^{※1}
									PB: Profibus	EN: Ethernet ^{※1&3}
									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}	F20N	F17
马达输出 AC (W)	400	400
反复定位精度 ^{※2} (mm)	±0.04	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆 (C10 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)	1150~2050	250~650
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。

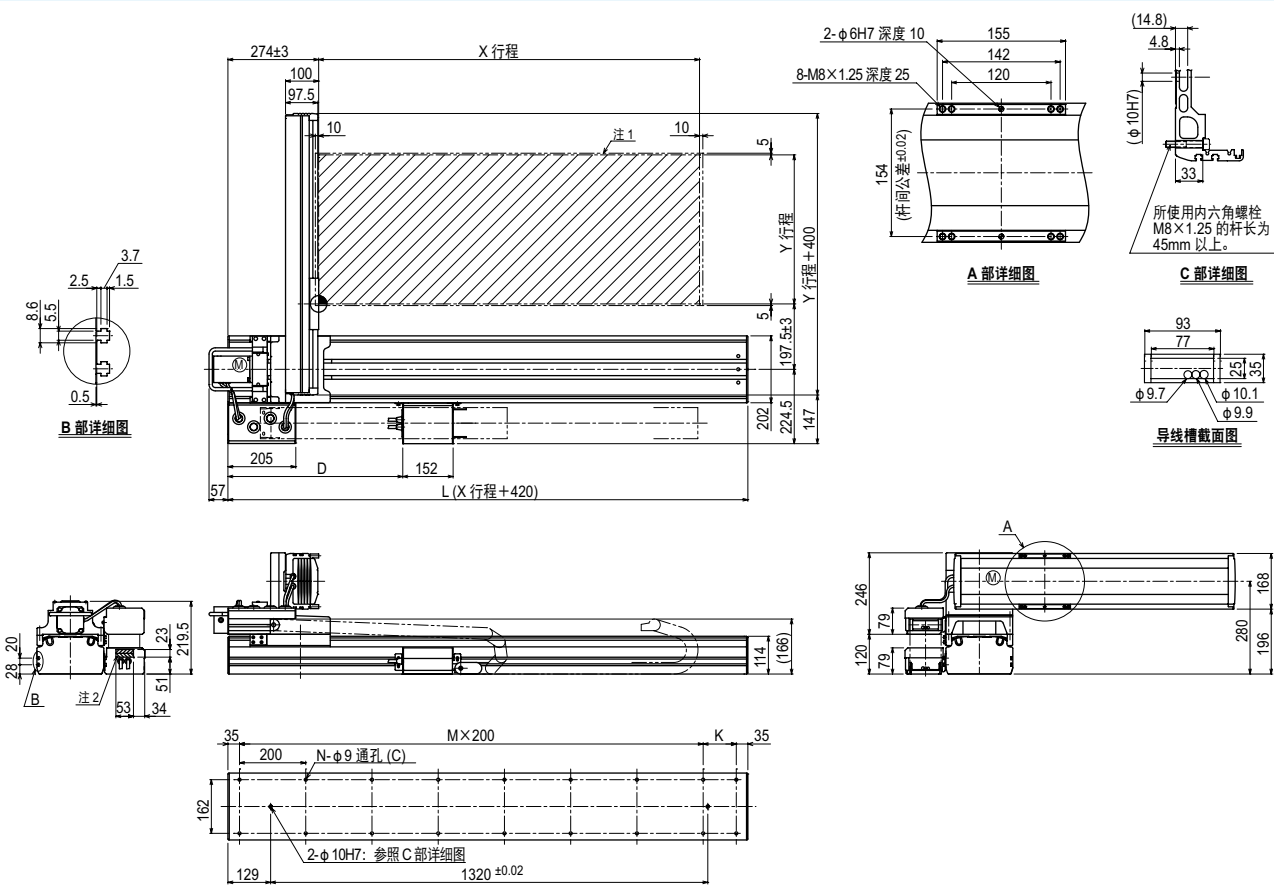
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	XY2 轴
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

适用控制器

控制器	运行方法
RCX222HP-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

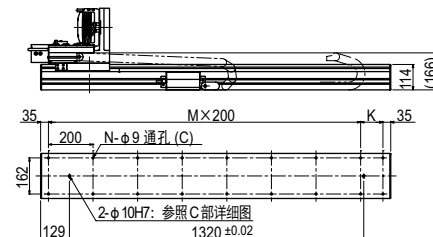
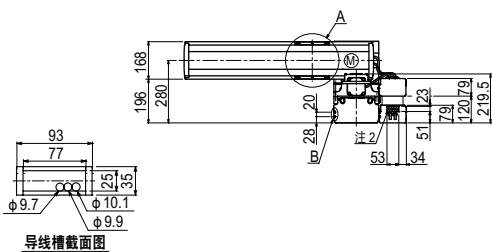
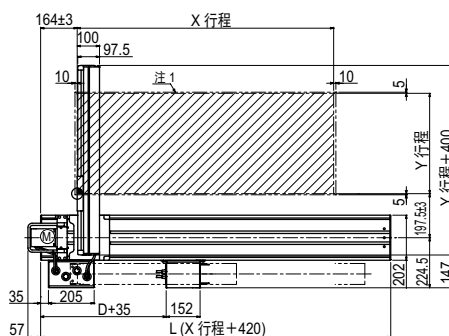
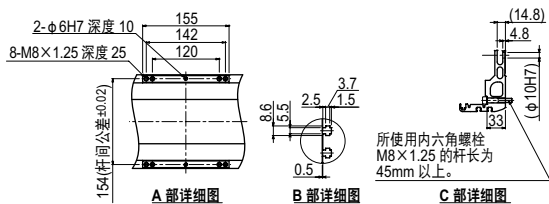
HXYLx 2轴 A1



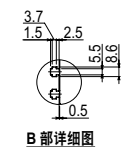
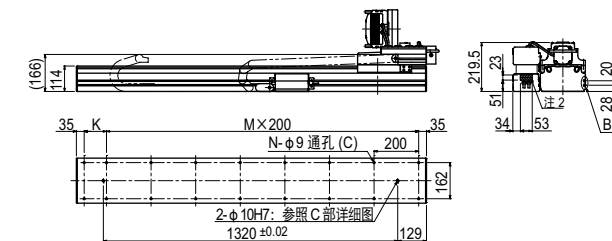
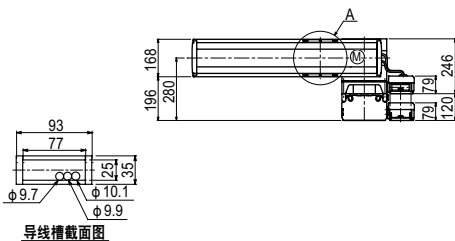
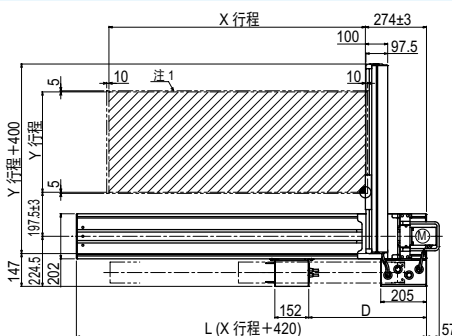
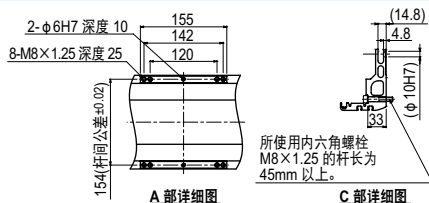
X 行程	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Y 行程	250	350	450	550	650					

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. 斜线部分和没有使用的金属扣眼可作为用户用电缆出口。

HXYLx 2轴 A2



HXYLx 2轴 A3



HXYLx 2轴 A4

