FXYBx 2 轴/IO

手臂式　导线槽

订购型号

FXYBx - C - □ - □ - □ - IO - □ - RCX222 - □ - □ - □

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	输入输出选择 1	输入输出选择 2
FXYBx	C	A1 A2 A3 A4	15～245cm	15～55cm	IO	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	B10	–
马达输出 AC（W）	100	100
反复定位精度※2（mm）	±0.04	±0.04
驱动方式	同步带	同步带
滚珠螺杆导距（减速比）（mm）	相当于导距 25	相当于导距 25
最高速度（mm/sec）	1875	1875
动作范围（mm）	150～2450	150～550
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。

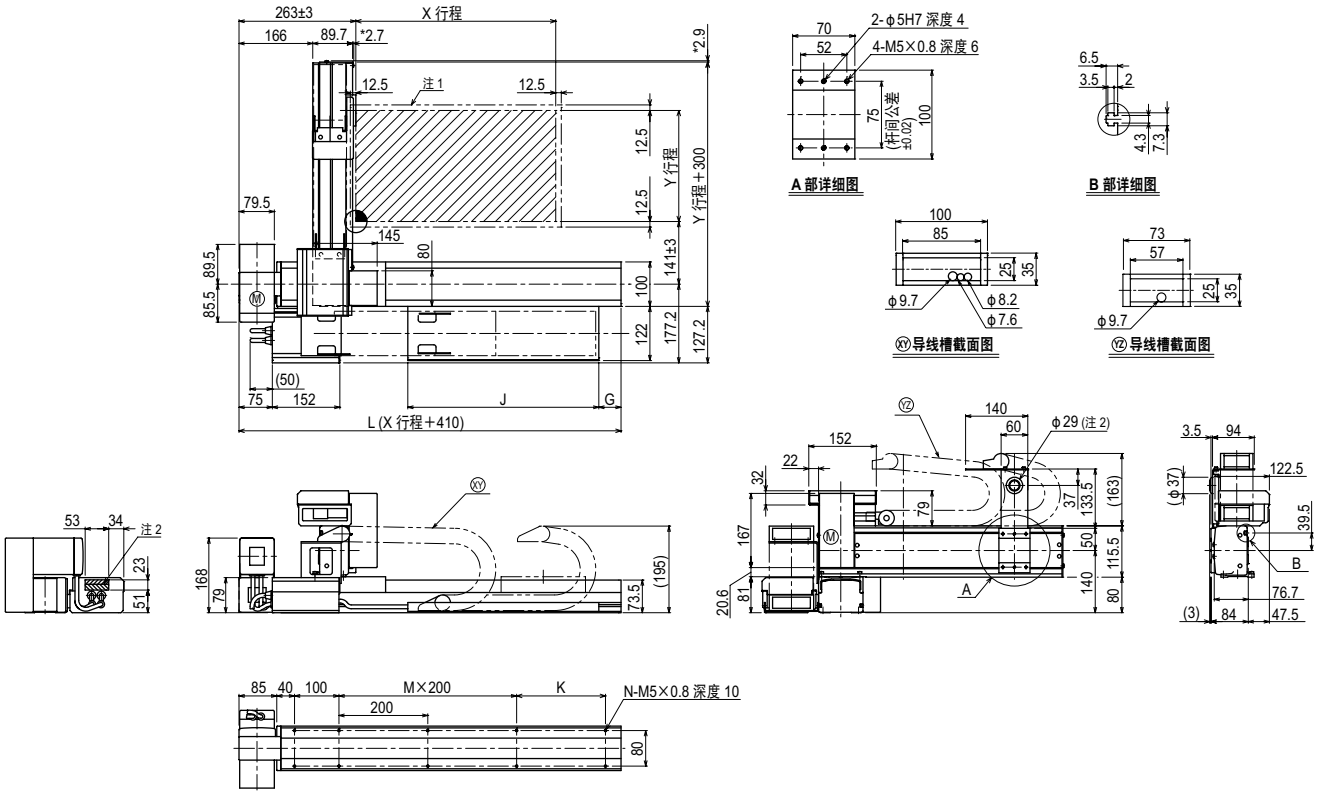
最大搬运重量　（kg）

Y 行程（mm）	XY2 轴
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

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

FXYBx 2 轴/IO　A1



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. 斜线部分为用户用的电缆取出口。　注3. 图中 * 的尺寸为螺丝高度。

X 行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430

Y 行程	150	250	350	450	550